プログラマブル直流電子負荷装置

PEL-2000A シリーズ

プログラミングマニュアル





2025年10月

本説明書の内容の一部または全部を転載する場合は、著作権者の 許諾を必要とします。また、製品の仕様および本説明書の内容は改 善のため予告無く変更することがありますのであらかじめご了承くださ い。

取扱説明書類の最新版は当社 HP

(https://www.texio.co.jp/download/)に掲載されています。 当社では環境への配慮と廃棄物の削減を目的として、製品に添付している紙または CD の取説類の廃止を順次進めております。取扱説明書に付属の記述があっても添付されていない場合があります。

Good Will Instrument Co., Ltd.

No. 7-1, Jhongsing Rd., Tucheng City, Taipei County 236, Taiwan.

目次

インタフェースの概要	3
リアパネルの概要	4
PEL-2004A	4
PEL-2002A	4
USB インタフェースの設定	5
RS-232C インタフェース設定	6
GP-IB インタフェース設定	8
LAN インタフェース設定	9
コマンドの概要	10
コマンド構文	12
コマンドの機能順リスト	15
コマンド詳細	23
共通コマンド	24
実行中止コマンド	29
チャンネルコマンド	30
設定コマンド	35
ユーティリティコマンド	50
CC モードコマンド	60
読み込みコマンド	73
負荷コマンド	77
測定コマンド	81
モードコマンド	
自動 OCP テストコマンド	
プログラム機能コマンド	94
CR モードコマンド	103
実行コマンド	
負荷モジュール表示コマンド	116



	Go/NoGo コマンド	118
	ステータスコマンド	125
	CV モードコマンド	133
	CP モードコマンド	140
	システムコマンド	145
	メモリーコマンド	148
	シーケンス機能コマンド	154
	グローバルコマンド	165
	コマンドエラーコード	167
ステーク	タスレジスタ	168
	概要	169
	Channel Status	171
	Channel Summary	172
	Questionable Status	173
	Output Queue	175
	Standard Event Status	
	Status Byte Register	176
	,	

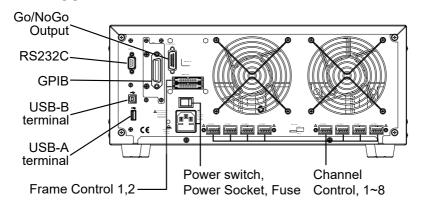
1ンタフェースの概要

このマニュアルは、PEL-2000A のリモートコマンド機能の使用方法とコマンドの詳細を記載しています。 概要の章では、USB/RS-232C/LAN/GPIB リモート制御インタフェースの設定方法について説明します。

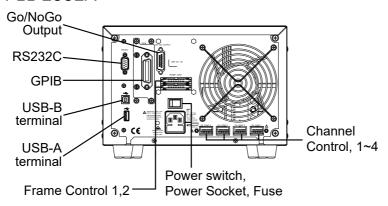
リアパネルの概要	4
PEL-2004A	4
PEL-2002A	4
USB インタフェースの設定	5
RS-232C インタフェース設定	6
GP-IB インタフェース設定	8
LAN インタフェース設定	9

リアパネルの概要

PEL-2004A



PEL-2002A



上図は、インタフェーススロットに GP-IB インタフェースボード(PEL-001) が装着された物です。 LAN の場合は LAN インタフェースボード(PEL-016) を装着します。

USB インタフェースの設定

USB 接続 PC 側コネクタ Type A, host PEL-2000A 側コネクタ Type B, device Speed 1.1/2.0(full speed)

基本操作 説明

参照

1 ユーティリティ Shift key → Help key の順に key をメニュー表示 押すと、ユーティリティ System Info メニューが表示されます。



2 Interface メニュー Interface(F3) key を押すと、Interface メニュー表示になります。



3 Interface を USB に設定 Selector knob または Enter を押して Interface を USB に設定します。





4 USB ケーブル USB ケーブルを背面の USB-B ポー 接続 トに接続します。



- 5 ドライバーのイ PC に USB ケーブルを接続するとシリアルポートとし ンストール て認識され Windows の USB-CDC ドライバが適用されます。
- 6 PC で、PuTTY などの通信アプリケーションを実行します。 COM ポート番号は、PC のデバイスマネージャで確認してください。

7 通信確認

ターミナル アプリケーションを介してこのクエリ コマン ドを実行します。 行末は LF を付加します。

*idn?

このコマンドは、製造元、モデル番号、シリアル番号、およびファームウェア バージョンを次の形式で返します。

GW,PEL-2002A,00000001,V3.01

コマンド インタフェースの設定が完了しました。詳細 については、他の章を参照してください。

RS-232C インタフェース設定

RS-232C 接続	コネクタ	Dサブ9ピン, メス
パラメータ	Mode	RS232
	Baud Rate	2400 / 4800 / 9600 / 19200 / 38400
	Data Bit	8 bits (固定)
	Parity	None / Odd / Even
	Stop Bit	1 bit / 2 bits

基本操作 説明

参照

1 ユーティリティ Shift key → Help key の順に key を メニュー表示 押すと、ユーティリティ System Info メ ニューが表示されます。



2 Interface メニュー Interface(F3) key を押すと、Interface メニュー表示になります。



3 Interface 設定 Interface が UART でない場合は、 Selector knob を押して(もしくは



ENTER key を押す)、次に Selector を回して Interface を RS232 に設定 します。

Interface

RS232

4 Interface 確定 Selector knob または Enter を押して Interface を RS232 に確定します。



GWINSTEK

- 5 パラメータ Selector knob を使用し、Baud Rate, Parity, Stop Bit 設定 を設定します。
- 6 コネクタ接続 GTL-232 ケーブルをリアパネル RS232port に接続し、PC のシリアルポートと接続します。



- 7 端末アプリ PuTTY などの端末アプリケーションを実行します。 確認 COM port, Baud rate, Parity, Data bits, Stop bits を 手順 5 と同じに設定してください。 COM ポート番号は、PC のデバイスマネージャで確認してください。
- 8 ターミナルアプ ターミナルアプリケーションに、次の設定があることを リケーション 確認します。
 - 確認 1. Baud rate: 手順 6 での設定(例 9600)
 - 2. Com Port: PC のデバイスマネージャー設定
 - 3. Parity: 手順6での設定(例 None)
 - 4. Data bits: 手順 6 での設定(例 8bit)
 - 5. Stop bits: 手順6での設定(例 None)



Baud Rate, Data Bits, Stop Bits, Parity は、PEL-2000A シリーズと同じ設定にする必要があります。

9 機能チェック 端末アプリケーション経由でこのクエリ コマンドを実行 します。行末には LF を付加します。

*idn?

これにより、製造元、モデル番号、シリアル番号、およびファームウェア バージョンが次の形式で返されます。

GW,PEL-2002A,00000001,V3.01

GP-IB インタフェース設定

PEL-001 をフレームに装着します 準備 パラメータ Address 01~30 基本操作 説明 参照 UTILITY 1 ユーティリティ Shift key → Help key の順に key を 押すと、ユーティリティ System Info メ メニュー表示 ニューが表示されます。 2 Interface Interface(F3) key を押すと、Interface F3 メニュー メニュー表示になります。 3 Interface Interface が GPIB でない場合は、 設定 Selector knob または ENTER key を 押します、次に Selector を回して Interface を GPIB に設定します。 **GPIB** 05/04/22 16:50 LOAD **GPIB** Interface **Address** 01 System Load Interface Time Set Other 4 Address 番号 Selector knob または Enter を押して or (ENTER) 設定 Address 番号(1 - 30)を設定します。 5 ケーブル接続 GPIB ケーブルをリアパネル GPIB

port に接続します: 24 ピンメス



GP-IB の制約

- ・合計で最大 15 台のデバイス、20m のケーブル長、各デバイス間は 2m 以内
- ・各デバイスには、異なるアドレス番号
- ・デバイスの 2/3 が、電源オン
- ループまたは並列接続なし

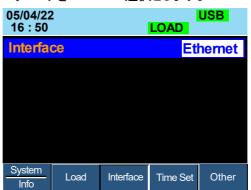
LAN インタフェース設定

準備 PEL-016をフレームに装着します。Socketポートは

	2268となります。	
基本操作	説明	参照
1 接続	リアパネル LAN portと Hub または PC と LAN ケーブルで接続します。	LAN
2	SHIFT key → HELP key の順番に key を押します。	SHIFT + HELP
3	Interface(F3) key を押します。	F3

4 Interface Selector Knob を使用して、Interface パラメータ選択 パラメータを Ethernet 選択とします。





4 Interface Selector knob または Enter を押して パラメータ確定 Interface を Ethernet に確定します。



05/04/22 16:50		LOAD		Ethernet
Interfac	e			Ethernet
Connet	tion stat	tus		Offline
MAC		24-22-	00-D7	7-BA-CB
DHCP				ON
IP Add	ress	172.	16.	5. 111
Subnet	Mask	255.	255. ′	128. 0
System Info	Load	Interface	Time S	et Other

インジケータ「Ethernet」が緑色に変わり、接続状態が オンライン状態になることを確認します。

05/04/22 16 : 50	LOAD		hernet
Interface		Et	hernet
Connetion s	tatus		Online
MAC	24-22	-00-D7-I	BA-CB
DHCP			ON
IP Address	172.	16. 5	. 111
Subnet Mas	k 255.	255. 12	8. 0
System Load	Interface	Time Set	Other

設定する DHCP / IP Address / SubnetMask の値に ついては接続先のネットワークを管理する担当者にご 確認ください。

DHCP 機能は DHCP サーバーがある環境でのみ使用可能です。

本器に PC などを直結する場合は IPv4 の仕様に基づいて値を選択してください。 LAN の対応プロトコルは TCP-Socket のみとなります。

本器は Web ブラウザを使う HTTP プロトコルをサポートしていません

Modbus-tcp などの工業用バスの対応が無いため EDS ファイルの提供はありません。

コマンドの概要

コマンドの概要の章には、すべての PEL-2000A コマンドとコマンド クエリがリストされています。コマンド構文のセクションでは、コマンドを使用するときの基本的なルールを記載しています。

コマンド構文	12
コマンドの機能順リスト	15

コマンド構文

適合規格

- IEEE488.2, 1992 (完全互換)
- SCPI, 1994 (一部互換性あり)

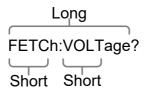
コマンドタイプ

さまざまな計測器コマンドとクエリが多数あります。コマンドは命令またはデータを電子負荷に送信し、クエリは電子負荷からデータまたはステータス情報を受信します。

タイプ	
単一	パラメータあり/なしの単一コマンド
例	*OPC
複合	コロン (:) で区切られた 2 つ以上の コマンド (パラメータあり/なし)
例	UTILITY:SOUND 1
クエリ	クエリは、疑問符 (?) が後に続く単 純なコマンドまたは複合コマンドで す。 パラメータ(データ) が返されま す。
例	UTILITY:SOUND?

コマンド形式

コマンドとクエリには、Long 形式と Short 形式の 2 種類の形式があります。コマンド構文は、コマンドの Short 形式を大文字で、Long 形式の残りの部分を小文字で記述します。



コマンドは、Short 形式または Long 形式が完全である限り、大文字または小文字で記述できます。 不完全なコマンドは認識されません。



れたコマンド例 FETCh:VOLTa fetch:voltage?		FETCH:\	/OTACE2				
	uge:		/				
etch.voltage)		VOTAGE!				
FETC:VOLT?		fetc:volt?	•				
	囲まれた場	日かめつり	しもはくしも向して				
•	[د						
-	-						
= :LOAD							
:PROGram:C	HAin <nr< td=""><td>1>LF</td><td></td></nr<>	1>LF					
1							
1: コマンド ヘッ	ダー						
2: シングルスペース 3: パラメータ 4: メッセージ ターミネータ							
				タイプ	説明		例
				<boolean></boolean>	ブール論理	E	0, 1
<nr1></nr1>	整数		0, 1, 2, 3				
<nr2></nr2>	小数		0.1, 3.14, 8.5				
<nr3></nr3>	浮動小数点	Ħ	4.5e-1, 8.25e+1				
<nrf></nrf>	NR1、2、3 いずれか	の	1, 1.5, 4.5e-1				
<nrf+></nrf+>	(最小) およ (最大) 制隊	び MAX 見を含む	1, 1.5, 4.5e-1 MAX, MIN				
	を意味していま うに、角括弧です。 Example: LOAD[:STATe = :LOAD = :LOAD PROGram:C 1: コマンド へっ 2: シングルスタ 4: メッセージ タ なイプ <boolean> <nr1> <nr2> <nr3></nr3></nr2></nr1></boolean>	を意味しています。コマン うに、角括弧で囲まれた項 す。 Example: LOAD[:STATe] = :LOAD STATe = :LOAD PROGram:CHAin NR 1 2 3 1: コマンド ヘッダー 2: シングルスペース 3: パラメータ 4: メッセージ ターミネータ タイプ 説明 <boolean> ブール論理 <nr1> 整数 NR1> 整数 NR2> 小数 <nr3> 浮動小数点 《NR5+> パラメータ 《NR5+> パラメータ 《NR5+> パラメータ 《NR5+> パラメータ 《NR5+> パラメータ 《NR5+> パラメータ 《NR5+> パラメータ 《R5+> パラメータ 《最大) 制</nr3></nr1></boolean>	Example: LOAD[:STATe] =:LOAD:STATe =:LOAD PROGram:CHAin <nr1>LF 1 2 3 4 1:コマンド ヘッダー 2:シングルスペース 3:パラメータ 4:メッセージ ターミネータ タイプ 説明 <boolean> ブール論理 <nr1> 整数 <nr1> 整数 <nr2> 小数 <nr3> 浮動小数点 <nrf> NR1、2、3 の いずれか</nrf></nr3></nr2></nr1></nr1></boolean></nr1>				

	<aard></aard>	任意の ASCII 文字。			
	<blook data=""></blook>	IEEE-488.2 Binary block data block data は、次の 5 つの部分で構 成されます。			
		#216<16_bytes_data> <nl>ab c d e a: 初期化文字 (#) b: バイト数の桁長(ASCII) c: バイト数 d: バイナリーデータ e: 改行文字</nl>			
メッセージ	LF^END	END メッセージ付き改行コード(16 進			
ターミネータ	LF <dab>^END</dab>	数 0A) 改行コード I END メッセージ付きの最後のデータ バイト			
<u>1</u> /	設定分解能未満のパラメータを設定した場合、設定値は設定値に近い小さい値に切り捨てられます。本機の受信バッファサイズは40kバイトです。IEEE-488.2 Binary block dataを一度にデータ変換して本機に送信しないでください。予期しないエラーが発生する可能性があります。				
	^END:GP-IBのEOIなど終端を認識するための信号				

コマンドの機能順リスト

#通コマンド *CLS			Ħ
*ESR? 25 *IDN? 26 *OPC 26 *RCL 27 *RCL 27 *RDT? 27 *RST 27 *SAV 28 *SRE 28 *STB? 29 *TST? 29 *TST? 29 *TST? 29 *TANN :CHANnel[:LOAD] 30 コマンド :CHANnel:ACTive 31 :CHANnel:SYNCon 31 :CHANnel:SYNCon 31 :CHANnel:DISPlay 33 :CHANnel:DISPlay 33 :CHANnel:MEMO 33 :MEMO 34 記定コマンド :CONFigure:VOLTage:ON 36 :CONFigure:VOLTage:RANGe 37 :CONFigure:VOLTage:LATch 38 :CONFigure:AUTO:LOAD 38 :CONFigure:AUTO:LOAD 38 :CONFigure:AUTO:MODE 39 :CONFigure:SOUNd 39	共通コマンド	*CLS24	4
*IDN?	-	*ESE2!	5
*OPC		*ESR?2!	5
*RCL		*IDN?20	6
*RDT? 27 *RST 27 *SAV 28 *SRE 28 *STB? 29 *TST? 29 *TST? 29 *TST? 29 *TST? 29 *TOTANNE (CHANnel [: LOAD] 30 コマンド : CHANnel: ACTive 31 : CHANnel: SYNCon 31 : CHANnel: SYNCon 31 : CHANnel: DSPlay 32 : CHANnel: DISPlay 33 : CHANnel: MEMO 33 : MEMO 34 **設定コマンド : CONFigure: VOLTage: ON 36 : CONFigure: VOLTage: RANGe 37 : CONFigure: VOLTage: LATch 38 : CONFigure: AUTO: LOAD 38 : CONFigure: AUTO: LOAD 39 : CONFigure: AUTO: MODE 39 : CONFigure: SOUNd 39		*OPC20	6
*RST		*RCL2	7
*SAV		*RDT?2	7
*SRE		*RST2	7
*STB? 29 *TST? 29 *TST? 29 実行中止コマンド :ABORt 29 チャンネル :CHANnel[:LOAD] 30 コマンド :CHANnel:ACTive 31 :CHANnel:SYNCon 31 :CHANnel:SYNCon:ALL 32 :CHANnel:ID? 32 :CHANnel:DISPlay 33 :CHANnel:MEMO 33 :MEMO 34 設定コマンド :CONFigure:VOLTage:ON 36 :CONFigure:VOLTage:RANGe 37 :CONFigure:VOLTage:LATch 38 :CONFigure:AUTO:LOAD 38 :CONFigure:AUTO:MODE 39 :CONFigure:SOUNd 39		*SAV29	8
*TST?		*SRE2	8
実行中止コマンド :ABORt		*STB?29	9
チャンネル :CHANnel[:LOAD]		*TST?29	9
チャンネル :CHANnel[:LOAD]			
チャンネル :CHANnel[:LOAD]	実行中止コマンド	:ABORt29	9
にCHANnel:ACTive 31 :CHANnel:SYNCon 31 :CHANnel:SYNCon:ALL 32 :CHANnel:ID? 32 :CHANnel:DISPlay 33 :CHANnel:MEMO 33 :MEMO 34 設定コマンド :CONFigure:VOLTage:ON 36 :CONFigure:VOLTage:RANGe 37 :CONFigure:VOLTage:LATch 38 :CONFigure:AUTO:LOAD 38 :CONFigure:AUTO:MODE 39 :CONFigure:SOUNd 39	XI. I =		
:CHANnel:SYNCon 31 :CHANnel:SYNCon:ALL 32 :CHANnel:ID? 32 :CHANnel:DISPlay 33 :CHANnel:MEMO 33 :MEMO 34 設定コマンド :CONFigure:VOLTage:ON 36 :CONFigure:VOLTage:RANGe 37 :CONFigure:VOLTage:LATch 38 :CONFigure:AUTO:LOAD 38 :CONFigure:AUTO:MODE 39 :CONFigure:SOUNd 39	チャンネル	:CHANnel[:LOAD]30	0
:CHANnel:SYNCon:ALL 32 :CHANnel:ID? 32 :CHANnel:DISPlay 33 :CHANnel:MEMO 33 :MEMO 34 設定コマンド :CONFigure:VOLTage:ON 36 :CONFigure:VOLTage:RANGe 37 :CONFigure:VOLTage:LATch 38 :CONFigure:AUTO:LOAD 38 :CONFigure:AUTO:MODE 39 :CONFigure:SOUNd 39	コマンド	:CHANnel:ACTive3	1
:CHANnel:ID? 32 :CHANnel:DISPlay 33 :CHANnel:MEMO 33 :MEMO 34 設定コマンド :CONFigure:VOLTage:ON 36 :CONFigure:VOLTage:RANGe 37 :CONFigure:VOLTage:LATch 38 :CONFigure:AUTO:LOAD 38 :CONFigure:AUTO:MODE 39 :CONFigure:SOUNd 39		:CHANnel:SYNCon3	1
:CHANnel:DISPlay		:CHANnel:SYNCon:ALL3	2
:CHANnel:MEMO 33 :MEMO 34 設定コマンド :CONFigure:VOLTage:ON 36 :CONFigure:VOLTage:RANGe 37 :CONFigure:VOLTage:LATch 38 :CONFigure:AUTO:LOAD 38 :CONFigure:AUTO:MODE 39 :CONFigure:SOUNd 39		:CHANnel:ID?3	2
:MEMO		:CHANnel:DISPlay3	3
設定コマンド :CONFigure:VOLTage:ON		:CHANnel:MEMO3	3
:CONFigure:VOLTage:RANGe		:MEMO34	4
:CONFigure:VOLTage:RANGe			
:CONFigure:VOLTage:LATch	設定コマンド	:CONFigure:VOLTage:ON30	6
:CONFigure:AUTO:LOAD38 :CONFigure:AUTO:MODE39 :CONFigure:SOUNd39		:CONFigure:VOLTage:RANGe3	7
:CONFigure:AUTO:MODE39 :CONFigure:SOUNd39		:CONFigure:VOLTage:LATch38	8
:CONFigure:SOUNd39		:CONFigure:AUTO:LOAD38	8
•		:CONFigure:AUTO:MODE39	9
:CONFigure:REMote40		:CONFigure:SOUNd39	9
		:CONFigure:REMote40	0

	:CONFigure:ALARm:MASTer	40
	:CONFigure:ALARm:SLAVe	40
	:CONFigure:SAVE	41
	:CONFigure:LOAD	41
	:CONFigure:PROTection:CURRent:STATe	42
	:CONFigure:PROTection:CURRent:LEVel	42
	:CONFigure:PROTection:VOLTage:STATe	43
	:CONFigure:PROTection:VOLTage:LEVel	44
	:CONFigure:PROTection:POWer:STATe	44
	:CONFigure:PROTection:POWer:LEVel	45
	:CONFigure:PROTection:UVP:CLEar	46
	:CONFigure:PROTection:UVP:LEVel	46
	:CONFigure:RESPonse	47
	:CONFigure:RESEt	47
	:CONFigure:GROup:UNITs	47
	:CONFigure:GROup:MODE	48
ユーティリティ	:UTILity:AUTO:LOAD	50
コマンド	:UTILity:AUTO:MODE	
- 121	:UTILity:SOUNd	
	:UTILity:REMote	
	:UTILity:REMote:MODE	
	:UTILity:TIME	
	:UTILity:LOAD	
	:UTILity:IDENtify	
	:UTILity:FRAMe	
	:UTILity:HIGH:RESolution	
	:UTILity:SYSTem:MODE	
	:UTILity:VOLTage:LATCh:CLEar	
	:UTILity:MEASure:PERiod	
	:UTILity:JOG:SHUTTLE:CONTrol	
	:UTILity:RVP:LOAD:OFF	



CC モードコマンド	:CURRent:STATic:RECall	60
	:CURRent:STATic:L1/L2	61
	:CURRent:STATic:RISE/FALL	62
	:CURRent:STATic:LOW:AVALue/BVALue	63
	:CURRent:STATic:LOW:RISE/FALL	63
	:CURRent:STATic:HIGH:AVALue/BVALue	64
	:CURRent:STATic:HIGH:RISE/FALL	65
	:CURRent:DYNamic:L1/L2	65
	:CURRent:DYNamic:RISE/FALL	66
	:CURRent:DYNamic:T1/T2	67
	:CURRent:DYNamic:LOW:L1/L2	68
	:CURRent:DYNamic:LOW:RISE/FALL	68
	:CURRent:DYNamic:LOW:T1/T2	69
	:CURRent:DYNamic:HIGH:L1/L2	70
	:CURRent:DYNamic:HIGH:RISE/FALL	71
	:CURRent:DYNamic:HIGH:T1/T2	72
読み込みコマンド	:FETCh:VOLTage?	
	:FETCh:CURRent?	
	:FETCh:POWer?	74
	:FETCh:STATus?	74
	:FETCh:ALLVoltage?	75
	:FETCh:ALLCurrent?	75
	:FETCh:ALLPower?	
 負荷コマンド	:LOAD[:STATe]	77
	:LOAD:SHORt[:STATe]	78
	:LOAD:SHORt:KEY	78
	:LOAD:PROTection?	79
	:LOAD:PROTection:CLEar	79
	:LOAD:TIME?	79
	:LOAD:DELay	80
	:LOAD:TYPE	80

測定コマンド	:MEASure:VOLTage?	81
MIXC-121	:MEASure:CURRent?	
	:MEASure:POWer?	82
	:MEASure:INPut	82
	:MEASure:SCAN	82
	:MEASure:ALLVoltage?	83
	:MEASure:ALLCurrent?	83
	:MEASure:ALLPower?	84
モードコマンド	:MODE	85
自動 OCP テスト	:OCP:EDIT:CHANnel?	
コマンド	:OCP:CHANnel:RANGe	87
	:OCP:CHANnel:STARt	87
	:OCP:CHANnel:END	
	:OCP:CHANnel:STEP:CURRent	88
	:OCP:CHANnel:LAST	
	:OCP:CHANnel:STEP:TIME	89
	:OCP:CHANnel:DELay	90
	:OCP:CHANnel:TRIGger	90
	:OCP:CHANnel:KEEP	91
	:OCP:CHANnel:ACTive	91
	:OCP:STATus?	92
	:OCP:SAVE	92
	:OCP:RUN	92
	:OCP:RESult?	93
プログラム機能	:PROGram:STATe	
コマンド	:PROGram:FILE	
	:PROGram:SEQuence	
	:PROGram:MEMory	
	:PROGram:SEQuence:MODE	
	:PROGram:ONTime	97



	:PROGram:OFFTime	98
	:PROGram:PFTime	98
	:PROGram:SEQuence:SHORt:TIME	99
	:PROGram:SEQuence:SHORt:CHANnel	99
	:PROGram:CHAin:STARt	100
	:PROGram:CHAin	100
	:PROGram:ACTive	101
	:PROGram:SAVE	102
	:PROGram:RUN	102
CR モードコマンド	:RESistance:STATic:RECall	
	:RESistance[:STATic]:L1/L2	104
	:RESistance[:STATic]:RISE/FALL	
	: RES is tance: STATic: LOW: AVALue/BVALue	
	:RESistance:STATic:LOW:RISE/FALL	106
	: RES is tance: STATic: HIGH: AVALue/BVALue	_
	:RESistance:STATic:HIGH:RISE/FALL	108
	:RESistance:DYNamic:L1/L2	108
	:RESistance:DYNamic:RISE/FALL	
	:RESistance:DYNamic:T1/T2	110
	:RESistance:DYNamic:LOW:L1/L2	111
	:RESistance:DYNamic:LOW:RISE/FALL	111
	:RESistance:DYNamic:LOW:T1/T2	112
	:RESistance:DYNamic:HIGH:L1/L2	113
	:RESistance:DYNamic HIGH:RISE/FALL	113
	:RESistance:DYNamic:HIGH:T1/T2	114
実行コマンド	:RUN	115
負荷モジュール	:SHOW[:DISPlay] dual channel	116
表示コマンド	:SHOW[:DISPlay] single channel	117

- " -	.CDECification.TECT 440
Go/NoGo	:SPECification:TEST118
コマンド	:SPECification:DELay119
	:SPECification:UNIT119
	:SPECification:VOLTage:H120
	:SPECification:VOLTage:L120
	:SPECification:VOLTage:C120
	:SPECification:CURRent:H121
	:SPECification:CURRent:L121
	:SPECification:CURRent:C122
	:SPECification[:PASS]?122
	:SPECification[:PASS]:CHANnel?123
	:SPECification[:PASS]:ALLCHANnel?123
	:SPECification[:PASS]:VOLTage?123
	:SPECification[:PASS]:CURRent?124
ステータス	:STATus:CHANnel:CONDition?125
コマンド	:STATus:CHANnel:ENABle126
	:STATus:CHANnel:EVENt?126
	:STATus:CHANnel:NTRansition/PTRansition127
	:STATus:CSUMmary:ENABle128
	:STATus:CSUMmary:EVENt?129
	:STATus:QUEStionable:CONDition?129
	:STATus:QUEStionable:ENABle130
	:STATus:QUEStionable[:EVENt]?130
	:STATus:QUEStionable
	:NTRansition/PTRansition131
	:STATus:PREset132



CV モードコマンド	:VOLTage:RECall	133
	:VOLTage:L1/L2	
	:VOLTage:AVALue/BVALue	135
	:VOLTage:LOW:AVALue/BVALue	135
	:VOLTage:HIGH:AVALue/BVALue	136
	:VOLTage:IMEasure	137
	:VOLTage:LOW:CURRent	137
	:VOLTage:HIGH:CURRent	138
	:VOLTage:MODE	139
CP モードコマンド	:POWer:RECall	
	:POWer:L1/L2	
	:POWer:LOW:AVALue/BVALue	141
	:POWer:HIGH:AVALue/BVALue	142
	:POWer:CURRent	143
	:POWer:LOW:CURRent	143
	:POWer:HIGH:CURRent	144
システムコマンド	:SYSTem:ERRor?	145
	:SYSTem:VERSion?	145
	:SYSTem:SETup	146
	:SYSTem:KLOCk?	146
	:SYSTem:KEYLock:MODE?	147
メモリーコマンド	:MEMory:SAVE:PREset	148
	:MEMory:RECall:PREset	148
	:MEMory:SAVE:ALLPreset	149
	:MEMory:RECall:ALLPreset	149
	•	
	:MEMory:SAVE:PROGram	149
	:MEMory:SAVE:PROGram	150
	:MEMory:SAVE:PROGram:MEMory:RECall:PROGram	150 150
	:MEMory:SAVE:PROGram :MEMory:RECall:PROGram :MEMory:SAVE:SETup	150 150 150

	:MEMory:FILE:SETup	152
	:MEMory:FILE:SEQuence	152
――――	:SEQuence:END	154
コマンド	:SEQuence:EDIT:POINt	155
	:SEQuence:POINt:CURRent	155
	:SEQuence:POINt:RESistance	156
	:SEQuence:POINt:TIME	157
	:SEQuence:POINt:RISE/FALL	157
	:SEQuence:REPeat	158
	:SEQuence:LOOP:STARt	159
	:SEQuence:END:LOAD	159
	:SEQuence:VOLTage:RANGe	160
	:SEQuence:CHANnel:TIME	161
	:SEQuence:TRIGger:OUT	161
	:SEQuence:TRIGger:IN:CHANnel	162
	:SEQuence:TRIGger:IN	163
	:SEQuence:SAVE	163
	:SEQuence:STATe	164
	:SEQuence:RUN	164
グローバル	:GLOBal:CONFigure:VOLTage:RANGe	165
コマンド	:GLOBal:LOAD:SHORt	165
	:GLOBal:MODE	166
	:GLOBal:LOAD:[STATe]	166

□マンド詳細

コマンドの詳細の章では、各コマンドの詳細な構文、同等のパネル操作、および例を示します。 すべてのコマンドのリストについては、15ページを参照してください。

共通コマンド	24
実行中止コマンド	29
チャンネルコマンド	30
設定コマンド	35
ユーティリティコマンド	50
CC モードコマンド	60
読み込みコマンド	73
負荷コマンド	77
測定コマンド	
モードコマンド	85
自動 OCP テストコマンド	86
プログラム機能コマンド	94
CR モードコマンド	103
実行コマンド	115
負荷モジュール表示コマンド	116
Go/NoGo コマンド	118
ステータスコマンド	125
CV モードコマンド	133
CP モードコマンド	
システムコマンド	145
メモリーコマンド	
シーケンス機能コマンド	
グローバルコマンド	

共通コマンド

*CLS	24
*ESE	25
*ESR?	25
*IDN?	26
*OPC	26
*RCL	27
*RDT?	
*RST	27
*SAV	
*SRE	28
*STB?	29
*TST?	29

*CLS	Status Command
説明	Register およびエラーのクリア: Channel Status Register Channel Summary Register Questionable Status Register Standard Events Register Operation Status Register Error Queue *CLS コマンドがプログラム メッセージ ターミネータ <nl> に続く場合、出力待ちキューがクリアされます。 詳しくは 168 ページをご覧ください。</nl>
構文	*CLS
構文例	*CLS



*ESE	Status Command				
説明	Standard Event Status Enable コマンドは、 Standard Event Status Event register(ESE)のどの イベントが Status Byte register の Event Summary Bit(ESB) を設定できるかを決定します。1 に設定さ れたビット位置は、対応するイベントを有効にします。 有効なイベントは、Status Byte register のビット 5 (ESB) を設定します。詳しくは 176 ページをご覧くだ さい。				
構文	*ESE <nrf< th=""><th>></th><th></th><th></th></nrf<>	>			
パラメータ	<nrf> 1 8</nrf>	Bit(s) Set OPC DDE	<nrf> 16 32</nrf>	Bit(s) Set EXE CME	
構文例	*ESE 40			ジスタに CME イベントを設定	
クエリ構文	*ESE?				
応答パラメータ	<nr1> 1</nr1>	Bit(s) Set OPC	<nr1> 16</nr1>	Bit(s) Set EXE	
QYE	8	DDE	32	СМЕ	
クエリ例	*ESE? 32			タの設定を返 こでは CME が ています。	
*ESR?			Sta	tus Command	
説明	Standard Event Status Register を読み取ります。 このコマンドは、Standard Event Status Register も クリアします。詳しくは 175 ページをご覧ください。				
クエリ構文	*ESR?				
応答パラメータ	<nr1> Bit(s) Set <nr1> Bit(s) Set</nr1></nr1>				

OPC

16

EXE

	8	DDE	32	CME
クエリ例	*ESR? 48			Standard Event egister のステータ

*IDN?

System Command

説明				
クエリ構文	*IDN?			
応答パラメータ	<aard></aard>	Data	<aard></aard>	Data
	GW	Manufacturer	0000001	Serial No.
	PEL-	Model	V3.01	Firmware
	2004A			Version
Example	*IDN?		メインフレー	-ム識別文字
	GW, PEL-2002A/2004A, 00000001, V3.01		列を返します。	

*OPC

Status Command

説明	このコマンドは、メインフレームがすべての保留中の操作を完了した後、Standard Event Status Registerの OPC (操作コマンド ビット) ビット (ビット 0) を設定します。詳しくは 175 ページをご覧ください。			
構文	*OPC			
構文例	*OPC OPC ビット設定			
クエリ構文	*OPC?	*OPC?		
応答パラメータ	<nr1></nr1>	操作	<nr1></nr1>	操作
	0	保留中	1	完了
クエリ例	*OPC? 1		保留中の空	ナベての操作が た。



*RCL			Status Command	
説明		Recall Instrument State コマンドは、以前に保存したメモリー設定から機器設定を復元します。		
構文	*RCL <nf< td=""><td>R1></td><td></td></nf<>	R1>		
パラメータ	<nr1></nr1>		メモリー設定呼び出し	
	1~120		1~120	
構文例	*RCL 1		メモリー設定 1 呼び出し	
*RDT?			System Command	
説明			ル種別を、1~8 の順に返 ない場合は、0 が返されま	
クエリ構文	*RDT?			
応答パラメータ	<aard></aard>		搭載負荷チャンネル	
	2020L		PEL-2020A の	
			左チャンネル	
	0		搭載チャンネルなし	
クエリ例	*RDT?		CH1-2 と CH5-8 は	
	0,0,20201	L,2020R,0,0,0,0		
			CH3-4 は PEL-2020A が 搭載	
*RST			Status Command	
説明		Rt、*CLS、および LOAD:PROT:CLE コマンドを することにより、メインフレームをリセットします。		
構文	*RST			
構文例	*RST		ラーム状態、エラー情報を 定はクリアしません。	

*SAV	All Channels

説明	指定された(す。	指定された保存スロットにデータ メモリーを保存しま す。		
構文	*SAV <nr1< td=""><td colspan="3">*SAV <nr1></nr1></td></nr1<>	*SAV <nr1></nr1>		
パラメータ	<nr1></nr1>	保存先番号		
	1~120	1~120		
構文例	*SAV 2	データメモリーを保存スロット 2 に保 存します		

*SRE	E Status Command				
説明	Register a summary	Service Request Enable コマンドは、Status Byte Register are 内のどのイベントが MSS(Master summary bit) を設定できるかを決定します。詳しくは 177 ページをご覧ください。			
構文	*SRE <nf< td=""><td>R1></td><td></td><td></td></nf<>	R1>			
パラメータ	<nr1></nr1>	Bit(s) Set	<nr1></nr1>	Bit(s) Set	
	4	CSUM	32	ESB	
	8	QUES			
構文例	*SRE 12	*SRE 12 Service Request Enable register の ビット CSUM および QUES を設定し ます。			
クエリ構文	*SRE?				
応答パラメータ	<nr1></nr1>	Bit(s) Set	<nr1></nr1>	Bit(s) Set	
	4	CSUM	32	ESB	
	8	QUES			
クエリ例	*SRE? 32	Service Request Enable Register の設定を返します。ここでは、ESB が返されています。			



*STB?	STB? Status Command			
説明	Status Query Byte Register を読み取ります。 *STB? コマンドはレジスタをクリアしません。 Master Summary Status bit がセットされている場合、サービス リクエストの理由があることを示します。			
クエリ構文	*STB			
応答パラメータ	<nr1> 2 4 8</nr1>	Bit(s) Set ERR CSUM QUES	<nrf> 32 64</nrf>	Bit(s) Set ESB MSS
クエリ例	*STB? 36	Status Byte Register のバイトクエリのステータスを返します。ここでは、 CSUM と ESB が返されます。		ここでは、

*TST?	Status Command			
説明	システムのセルフテストを実行し、すべてのテストに合格した場合は 0 を返します。 テストが失敗した場合は 1 が返されます。			
クエリ構文	*TST?			
応答パラメータ	<nr1></nr1>	Test result	<nr1></nr1>	Test result
	0	Pass	1	Fail
クエリ例	*TST? >0	システムの	セルフテストに	は合格です。

実行中止コマンド

:ABORt		All Channel Command
説明	全ての負荷	ーーーー テモジュールをオフにします。
構文	:ABORt	
構文例	:ABORt	 全ての負荷モジュールをオフ

チャンネルコマンド

:CHANnel[:LOAD]	.30
:CHANnel:ACTive	.31
:CHANnel:SYNCon	.31
:CHANnel:SYNCon:ALL	.32
:CHANnel:ID?	.32
:CHANnel:DISPlay	.33
:CHANnel:MEMO	.33
:MEMO	.34

: CHANnel[:LOAD]

Channel Specific Command

説明 	コマンドを実行するチャンネルの選択し、選択チャンネルと選択可能チャンネルを応答します。 このコマンドは、表示画面のチャンネルを変更しません。		
構文	:CHANnel[:LOAD)] <nr1></nr1>	
パラメータ	<nr1></nr1>	チャンネル選択	
	1~8	CH1 ~ CH8	
	MAX	CH8	
	MIN	CH1	
構文例	:CHAN 1	CH1 を特定のチャネルとして設定	
	:CHAN:LOAD 1	します。	
クエリ構文	:CHANnel? [LIST]	
応答パラメータ	<nr1></nr1>	選択されたチャンネル	
	1~8	CH1 ~ CH8	
	LIST	選択可能なチャネルを一覧表示	
クエリ例 1	:CHAN? 1	選択チャンネルは 1	
クエリ例 2	:CHAN? LIST 1, 2	CH1 と CH 2 が選択可能	



:CHANnel:AC	Tive		Channel Specific Command	
説明		このコマンドは、他の計測器との互換性のみを しており、アクションはありません。		
構文	:CHANnel ACTiv	/e {ON 1 OFF 1	}	
パラメータ	ON/1 OFF/0	有効 無効		
構文例	:CHAN:ACT ON	特定のチャネ	トルを有効にします。	
:CHANnel:SY	NCon		Channel Specific Command	
説明	選択中のチャネルが同期(:RUN, :Abort)コマンドを受信できるようにします。また、その状態を応答します。 同期コマンド OFF 設定では、ロード モジュールをメイ ンフレームから独立して制御できます。			
構文	:CHANnel:SYN0	Con (ON 1 OFF	[0]	
パラメータ	ON/1	同期コマンド ON	 N 設定	
	OFF/0	同期コマンド OF	F 設定	
構文例	:CHAN:SYNC O	N 選択中のラ ンド ON に	チャネルを同期コマ 設定	
クエリ構文	:CHANnel:SYNCon?			
クエリパラメータ	<nr1></nr1>	同期コマンド状態	Ŀ	
	0	OFF		
	1	ON		
クエリ例	:CHAN:SYNC? 0	チャンネルの「	司期コマンドはオフ	

:CHANnel:SYNCon:ALL

All Channels

説明	すべてのチャネルが同期(:RUN, :Abort)コマンドを受信できるようにします 同期コマンド OFF 設定では、すべてのロード モジュールをメインフレームから独立して制御できます。		
構文	:CHANnel:SYNCon:ALL{ON 1 OFF 0}		
パラメータ	ON/1	同期コマン	ンド ON 設定
	OFF/0	同期コマン	ンド OFF 設定
構文例	:CHAN:SYNC:ALL ON		全てのチャネルが同期コ マンドを受信できるように 設定

:CHANnel:ID?

Channel Specific Command

説明	負荷モジュール 情報 を照会します。			
クエリ構文	:CHANnel:ID?			
応答パラメータ	<aard></aard>	Data	<aard></aard>	Data
	GW	Manufacturer	0000001	Serial No.
	PEL2020	Channel load	V3.01	Firmware
	R	id		Version.
クエリ例	:CHAN:ID? GW, PEL2020R, 00000001, V3.01		負荷モジュ	ール情報の応
			答	



:CHANnel:DIS	SPlay		inel Specific mand
説明	メインフレームのディスプレイで表示されるチャンネル を設定し、表示チャンネルを応答します。		
構文	:CHANnel:DISPlay <nr1></nr1>		
パラメータ	<nr1></nr1>	チャンネル表示	
	1~8	CH1 ~ CH8	
	MAX	Last チャンネル	
	MIN	First チャンネル	
構文例	:CHAN:DISP 1	ディスプレイの表示チ CH1 に設定	ヤンネルを
クエリ構文	:CHANnel:DISPlay? [MAX MIN]		
応答パラメータ	<nr1></nr1>	チャンネル表示	
	1~8	CH1 ~ CH8	
	MAX/MIN	表示チャンネルの最大	大値または最
		小値を応答	
クエリ例	:CHAN:DISP?	チャネル 1 がディスプ	レイ上で表示
	1		
:CHANnel:ME	EMO	Chan Comi	nel Specific
.CHAMIEI.ME	IVIO	Com	IIaiiu
説明	ユーティリティメニューの「System Information」画面		
	に表示される「memo」を作成または応答します。この		
	Memo は、この特定のチャネルにのみ適用されます。		
	この Memo は、「System Information」画面のシリアル番号情報を置き換えます。		
 構文	:CHANnel:MEMO <string></string>		
パラメータ		memo を含む文字列	
構文例			
クエリ構文	:CHAN:MEMO"Memo 内容" Memo 内容を送信::CHANnel:MEMO?		
グエリ情又 応答パラメータ	-		
心台ハフメーダ	<string></string>	memo を含む文字列	

クエリ例	:CHAN:MEMO? Memo 内容	? Memo を応答	
:МЕМО		Channel Specific Query	
説明	ユーティリティメニューの「System Information」画面に表示される「memo」を作成または応答します。このmemo はメインフレームに適用されます。この memo は、「System Information」画面のシリアル番号情報を置き換えます。		
構文	:MEMO <string< td=""><td>></td></string<>	>	
パラメータ	<string></string>	Memo を含む文字列	
構文例	:MEMO "Memo	内容" Memo 内容を送信	
クエリ構文	:MEMO?		
応答パラメータ	<string></string>	memo を含む文字列	
クエリ例	:MEMO? Memo 内容	Memo を応答	



設定コマンド

:CONFigure:VOLTage:ON	36
:CONFigure:VOLTage:RANGe	37
:CONFigure:VOLTage:LATch	38
:CONFigure:AUTO:LOAD	38
:CONFigure:AUTO:MODE	39
:CONFigure:SOUNd	39
:CONFigure:REMote	40
:CONFigure:ALARm:MASTer	40
:CONFigure:ALARm:SLAVe	40
:CONFigure:SAVE	41
:CONFigure:LOAD	41
:CONFigure:PROTection:CURRent:STATe	42
:CONFigure:PROTection:CURRent:LEVel	42
:CONFigure:PROTection:VOLTage:STATe	43
:CONFigure:PROTection:VOLTage:LEVel	44
:CONFigure:PROTection:POWer:STATe	44
:CONFigure:PROTection:POWer:LEVel	45
:CONFigure:PROTection:UVP:CLEar	46
:CONFigure:PROTection:UVP:LEVel	46
:CONFigure:RESPonse	
:CONFigure:RESEt	47
:CONFigure:GROup:UNITs	47
·CONFigure·GROup·MODE	/12

:CONFigure:VOLTage:ON

説明	Von 電圧値i ジュールによ		たします。Von 値は、負荷モ 「。
構文	:CONFigure:VOLTage:ON <nrf>[MV V KV]</nrf>		
パラメータ	<nrf>[MV </nrf>	V KV]	Von 電圧値
	30MV		30 mV
	3		3 V
	30V		30 V
構文例	:CONF:VOL	T:ON 30MV	 ′Von 電圧を
			30mV に設定.
クエリ構文	:CONFigure:VOLTage:ON?		N?
応答パラメータ	<nr2> I uni</nr2>	t = I volt	Von 値(単位: V)
	1		1V
クエリ例	:CONF:VOL	T:ON?	Von 値は、30mV(0.03V)
<u>^</u> ! /	分解能は、選択した電圧範囲によって異なります。詳細については、PEL-2000Aのユーザー マニュアルを参照してください。 たとえば、500V バージョンには別の 125V 電圧範囲があります。		
	Vrange	Resolution	n(V)
	500	2	
	125	0.2	
	80	0.32	
	16	0.064	



:CONFigure:\	/OLTage:R	ANGe		Channel Specific Command
説明	CC モードの す。	電圧レン	ノジ(Vran	ge)設定と応答をしま
Note Note	電圧レンジ Highで設定したVon電圧が電圧レンジ Lowの範囲を超えた場合、電圧レンジをLowに切り替 えたときに、自動的に電圧レンジLowの最大値に補正 されます。電圧レンジのコマンドについては、下の表 を参照してください。			
	CVモード	High Low	: MODE : MODE	
	CRモード	High Low		
	CCモード	High Low		:VOLT:RANG H :VOLT:RANG L
	CPモード	High Low		:VOLT:RANG H :VOLT:RANG L
構文	:CONFigure:VOLTage:RANGe <nrf>[V] L H</nrf>			
パラメータ	<nrf>[V] , L, H 電圧レンジ</nrf>			
	16		電圧レン	ジ Low*
	80V		電圧レン	ジ High*
	L		電圧レン	ジ Low
	Н		電圧レン	ジ High
	*負荷モジュ-	ールで類	なります。	。PEL-2020A を表示。
構文例	:CONF:VOLT:RANG L チャネル電圧レンジを Low に設定			
クエリ構文	:CONFigure:VOLTage:RANGe?			
応答パラメータ	<nr2></nr2>	電圧レ	ンジ	
	16	_	ンジ Low: 020A, 20	30A, 2040A
	80	電圧レ	ンジ High	
	125	電圧レ	ンジ: Low	PEL-2041A
	500	電圧レ	ンジ High	: PEL-2041A

クエリ例	:CONF:VOLT:RANG?	電圧レンジを応答。この場
	500	合、PEL-2041A の電圧レン
		ジ High

:CONFigure:\	/OLTage:LATch		Channel Specific Command
説明	チャンネルの Von Latch ON/OFF を設定し、 ON/OFF 状態を応答します。		を設定し、
構文	:CONFigure:VOLTag	ge:LATch{OF	F 0 ON 1}
パラメータ	{OFF 0 ON 1}	Von Latch	
	OFF/0	Von Latch (OFF
	ON/1	Von Latch (NC
構文例	:CONF:VOLT:LAT 1	Von Latch ?	を ON 設定
クエリ構文	:CONFigure:VOLTag	ge:LATch?	
応答パラメータ	<nr1></nr1>	Von Latch	 犬態
	0	OFF	
	1	ON	
クエリ例	:CONF:VOLT:LAT?	Von Latch (DN を応答

:CONFigure:AUTO:LOAD		All channels
説明	起動時の Auto Load ON/OFF を設定し、ON/OFF 状態を応答します。	
構文	:CONFigure:AUTO:LOAD {OFF 0 ON 1}	
パラメータ	{OFF 0 ON 1} Auto Load	
	OFF/0	OFF
	ON/1	ON
構文例	:CONF:AUTO:LOAD ON Auto Load ON に設定	
クエリ構文	:CONFigure:AUTO:LOAD?	
応答パラメータ	<nr1></nr1>	Auto Load 状態
	0	OFF



応答パラメータ

<NR1>

0

1

	1	ON
クエリ例	:CONF:AUTO:LOAD?	Auto Load は ON

:CONFigure:	AUTO:MODE	All channels		
説明	起動時の Auto Load On を Load/Program に設定 し、Load/Program 状態を応答します。			
構文	:CONFigure:AUTO:M0	DDE{PROGRAM 0 LOAD 1}		
パラメータ	{PROGRAM 0 LOAD PROGRAM/0 LOAD/1	1} Auto Load On 設定 PROGRAM LOAD		
構文例	:CONF:AUTO:MODE	1 Auto Load Onを LOAD に設定		
クエリ構文	:CONFigure:AUTO:M0	:CONFigure:AUTO:MODE?		
応答パラメータ	<nr1> 0 1</nr1>	Auto Load On 状態 PROGRAM LOAD		
クエリ例	:CONF:AUTO:MODE?	Auto Load On は LOAD		
:CONFigure:	SOUNd	Channel Specific Command		
設定	UI(Key 操作および Knob 操作)サウンドの ON/OFF を設定し、ON/OFF 状態を応答します。			
構文	:CONFigure:SOUNd {OFF 0 ON 1}			
パラメータ	OFF/0 ON/1	サウンド OFF 設定 サウンド ON 設定		
構文例	:CONF:SOUND ON	Configures the sound on.		
クエリ構文	:CONFigure:SOUNd?			

SOUND 状態

OFF

ON

クエリ例	:CONF:SOUN?	メインフレームと負荷モジュー
	0	ルのサウンドは OFF

:CONFigure	:REMote	All Channels	
説明	全てのインタフェースのリモート コントロールを ON/OFF 設定します。		
構文	:CONFigure:RE	:CONFigure:REMOTE {OFF 0 ON 1}	
パラメータ	OFF/0	OFF	
	ON/1	ON	
構文例	:CONF:REM 1	リモート コントロールを ON に設定	

:CONFigure:	ALARm:MASTer	All Channels	
説明	Alarm Tone(M)の ON を応答します。	I/OFF を設定し、ON/OFF 状態	
構文	:CONFigure:ALARm	:MASTer{OFF 0 ON 1}	
パラメータ	OFF/0	OFF	
	ON/1	ON	
構文例	:CONF: ALAR:MAST	ON メインフレーム Alarm	
		Tone を ON に設定	
クエリ構文	:CONFigure:ALARm	:CONFigure:ALARm:MASTer?	
応答パラメータ	<nr1></nr1>	Alarm Tone(M)状態	
	0	OFF	
	1	ON	
クエリ例	:CONF: ALAR:MAST	「? メインフレーム Alarm Tone は OFF 設定	

:CONFigure:A	LARm:SLAVe	All Channels
説明	Alarm Tone(S)の ON/ を応答します。	OFF を設定し、ON/OFF 状態



構文	:CONFigure:ALARm:SLAVe{OFF 0 ON 1}			
パラメータ	OFF/0 OFF			
	ON/1	ON		
構文例	:CONF: ALAR:SLAV	ON 負荷モジュールの Alarm		
	Tone を ON に設定			
クエリ構文	:CONFigure:ALARm	:CONFigure:ALARm:SLAVe?		
応答パラメータ	<nr1></nr1>	<nr1> Alarm Tone(S)状態</nr1>		
	0	OFF		
	1	ON		
クエリ例	:CONF: ALAR:SLAV	? 負荷モジュールの Alarm		
	0	Tone は OFF 設定		

:CONFigure:SAVE			All Channels	
説明	このコマンドは、他の計測器との互換性のみを目的と しており、本器での動作はありません。			
構文	:CONFigure:SA\	/E		
構文例	:CONF:SAVE 全てのチャネルの構成データを内 メモリーに保存します。			
:CONFigure:L	.OAD		System Command	
説明	負荷モジュールの Slave knob 操作での設定値可変 を Update/Old に設定し、Update/Old 状態応答をし ます。			
構文	:CONFigure:LOA	AD {OLD	0 UPDATED 1}	
パラメータ	OLD/0 Old UPDATED/1 Update		ld pdated	
構文例	:CONF:LOAD U	PDATED	負荷モジュール Selector knob 操作を Updated に 設定	
クエリ構文	:CONFigure:LOAD?			
応答パラメータ	<nr1> 0</nr1>	Update/ Old	Old を設定	

	1	Updated
クエリ例	:CONF:LOAD? 0	負荷モジュール Selector knob 操作を OLD に設定
:CONFigure:P	ROTection:CUR	Channel Specific Rent:STATe Command
説明	, ,	ネルの OCP を ON/OFF/Clear を E状態を応答します。
構文	:CONFigure:PRo STATe {OFF 0 C	OTection:CURRent: N 1 CLEAR 2}
パラメータ	CLEAR/2 OFF/0 ON/1	OCP 状態をクリア OCP OFF OCP ON
構文例	:CONF:PROT:C	JRR:STAT 1 OCPをONに設定
クエリ構文	: CONFigure:PR	OTection:CURRent:STATe?
応答パラメータ	<nr1> 0 1 2</nr1>	現在の OCP 状態 OFF ON Clear
クエリ例	:CONF:PROT:C 1	JRR:STAT? OCP は ON 設定
:CONFigure:P	ROTection:CUR	Channel Specific Rent:LEVel Command

:CONFigure:PF	Channel Specific Command		
説明	選択中(特定) OCP Level 値	vel 値を設定し、	
構文	•	PROTection:CURR -[A] MIN MAX	ent
パラメータ	<nrf></nrf>	OCP Level 値	
	.3	300mA	
	0.3A	300mA	
	300MA	300mA	
	MIN	OCP Level 最小值	



	MAX	OCP Level 最大値	
構文例	:CONF:PRO :LEV MAX	T:CURR OCP Level を最大値に設定 (PEL-2020A: 20.40A)	
クエリ構文	:CONFigure:PROTection:CURRent:LEVel? [MIN MAX]		
応答パラメータ	<nrf></nrf>	OCP Level 値、単位: A 1 A	
	MAX/MIN	OCP Level 値の最大最小値	
クエリ例	:CONF:PRO 0.30	T:CURR:LEV? OCP Level 設定値は 300mA.	
<u>^</u> /	OCP Level値範囲は、負荷モジュールで異なります。 OCP Level値範囲の詳細は、ユーザー マニュアルの 仕様のOCP項目に記載されています。		

:CONFigure:PROTection:VOLTage:STATe Channel Specific					
説明	選択中(特定)チャネルの OVP を ON/OFF/Clear を 設定し、OCP 設定状態を応答します。				
構文	:CONFigure:PROTection:VOLTage :STATe {OFF 0 ON 1 CLEAR 2}				
パラメータ	CLEAR/2	OVP 状態を	·クリア		
	OFF/0	OVP OFF			
	ON/1	OVP ON			
構文例	:CONF:PROT:VOL	T:STAT 1 O	VP を ON に設定		
クエリ構文	:CONFigure:PROTe	ection:VOLT	age:STATe?		
応答パラメータ	<nr1></nr1>	現在の OVF	· 状態		
	0	OFF			
	1	ON			
	2	Clear			
クエリ例	:CONF:PROT:VOLT	T:STAT? O\	/P は OFF 設定		

·CONFigure ·DE	OTa atiam V		Channel Specific
:CONFigure:PF	ROTection:V	OLTage:LEVe	el Command
説明	選択中(特定)チャネルの OVP Level 値を設定し、 OVP Level 値を応答します。		
構文		:PROTection:V0 >[V] MIN MAX	DLTage:
パラメータ	<nrf></nrf>	OVP Level 値	
	30	30V	
	30V	30V	
	MIN	OVP Level 最小	·値
	MAX	OVP Level 最力	 :値
構文例	:CONF:PRO		Levelを最大値に設定 -2020A: 81.6V)
クエリ構文	:CONFigure:PROTection:VOLTage:LEVel? [MIN MAX]		
応答パラメータ	<nrf></nrf>	OVP Level 值、	. 単位: V
	1.00	1.00V	
	MAX/MIN	OVP Level 値	の最大最小値
クエリ例	:CONF:PRO 81.6000		OVP Level 設定値は 81.6V
1 1-1	OVP Level値		ジュールで異なります。 ユーザー マニュアルの Cいます。

:CONFigure:PROTection:POWer:STATe Channel Specific Command				
, ,				
	選択中(特定)・ 設定し、OPP :CONFigure:I :STATe {OFF	選択中(特定)チャネルの OPP を 設定し、OPP 設定状態を応答しま :CONFigure:PROTection:POWe :STATe {OFF 0 ON 1 CLEAR 2} CLEAR/2 OPP 状態をクリア		



	ON/1	OPP ON
構文例	:CONF:PRO	T:POW:STAT 1 OPPを ON に設定
クエリ構文	: CONFigure	e:PROTection:POWer:STATe?
応答パラメータ	<nr1></nr1>	現在の OPP 状態
	0	OFF
	1	ON
	2	Clear
クエリ例	:CONF:PRO	T:POW:STAT? OPP は OFF 設定

:CONFigure:PROTection:POWer:LEVel Channel Specific Command

説明	選択中(特定)チャネルの OPP Level 値を設定し、 OPP Level 値を応答します。			
構文	:CONFigure:PROTection:POWer :LEVel <nrf>[W] MIN MAX</nrf>			
パラメータ	<nrf></nrf>	OPP Level 値		
	200	200W		
	200W	200W		
	MIN	OPP Level 最小値		
	MAX	OPP Level 最大值		
構文例	:CONF:PRO	:CONF:PROT:POW OPP Level を最大値に設定 :LEV MAX (PEL-2020A: 102W)		
クエリ構文	:CONFigure:PROTection:POWEr:LEVel? [MIN MAX]			
応答パラメータ	<nrf></nrf>	OPP Level 値、単位: W		
	1.00	1.00W		
	MAX/MIN	OPP Level 値の最大最小値		
クエリ例	:CONF:PROT:POW:LEV? OPP Level 設定値は 75 75W			
<u> </u>	OPP Level値範囲は、負荷モジュールで異なります。 OPP Level値範囲の詳細は、ユーザー マニュアルの 仕様のOPP項目に記載されています。			

: CONFigure: PROTection: UVP: CLEar

All Channel Command

説明	選択中(特定)チャネル OVP を Clear に設定します。
構文	:CONFigure:PROTection:UVP:CLEar
構文例	:CONF:PROT:UVP:CLE OVPをClear

:CONFigure:F	ROTection	:UVP:LEVel	Channel Specific Command
説明	選択中(特定)チャネルの UVP Level 値を設定し、 UVP Level 値を応答します。		
構文		PROTection:UVP >[W] MIN MAX	
パラメータ	<nrf></nrf>	UVP Level 値	
	20	20V	
	20V	20V	
	MIN	UVP Level 最小值	恒(OFF に設定)
	MAX	UVP Level 最大個	<u> </u>
構文例	:CONF:PROT:UVP:LEV MIN UVPをOFFに設定		
クエリ構文	:CONFigure:	PROTection:UVP:	LEVel? [MIN MAX]
応答パラメータ	<nrf> UVP Level 値、単位: V</nrf>		
	1.00	1.00V	
	MAX/MIN	UVP Level 値の最	是大最小値
クエリ例	:CONF:PROT:UVP:LEV? UVP Level 設定値は 75 75V		
<u> </u>	UVP Level値範囲は、負荷モジュールで異なります。 UVP LevelをMIN設定すると、UVPはOFFに設定さ		
<u> </u>			
	れます。		
	UVP Level値範囲の詳細は、ユーザー マニュアルの 仕様のUVP項目に記載されています。		



:CONFigure:F	RESPonse	Channel Specific Command
説明	選択中(特定)チャネルの Response を Normal /Fast に設定し、Response 状態を応答します。	
構文	:CONFigure:RESPo	onse {NORMAL 0 FAST 1}
パラメータ	NORMAL/0	Normal
	FAST/1	Fast
構文例	:CONF:RESP 0	Response を Normal に設定
クエリ構文	: CONFigure:RESP	onse?
応答パラメータ	<nr1></nr1>	Response 状態
	0	Normal
	1	Fast
クエリ例	:CONF:RESP?	Response は Fast 設定
	1	
		Channel Specific
:CONFigure:F	RESEt	Command
:CONFigure:F 説明		
	PEL-2000A の各種詞	Command 役定を、工場出荷設定状態にし
説明 構文	PEL-2000A の各種記ます。 :CONFigure:RESEt	Command 投定を、工場出荷設定状態にし
説明	PEL-2000A の各種記ます。 :CONFigure:RESEt	Command 役定を、工場出荷設定状態にし
構文構文例	PEL-2000A の各種記ます。 :CONFigure:RESEt	Command 设定を、工場出荷設定状態にし
構文構文例	PEL-2000A の各種語 ます。 :CONFigure:RESEt :CONF:RESE エ#	Command Command 没定を、工場出荷設定状態にし 場出荷設定状態化 Channel Specific Command
説明 構文 構文例 :CONFigure:C	PEL-2000A の各種語 ます。 :CONFigure:RESEt :CONF:RESE エ#	Command Command 投定を、工場出荷設定状態にし 場出荷設定状態化 Channel Specific Command
説明 構文 構文例 :CONFigure:C	PEL-2000A の各種語ます。 :CONFigure:RESEt::CONF:RESE エザ GROup:UNITs グループユニット機能設定し、負荷モジュー	Command Command 投定を、工場出荷設定状態にし 場出荷設定状態化 Channel Specific Command
説明 構文 構文例 :CONFigure:C	PEL-2000A の各種語ます。 :CONFigure:RESEt::CONF:RESE エザ GROup:UNITs グループユニット機能設定し、負荷モジュー:CONFigure:GROup	Command 設定を、工場出荷設定状態にし 場出荷設定状態化 Channel Specific Command で使用する負荷モジュール数を -ル数を応答します。
説明 構文 構文例 :CONFigure:C	PEL-2000A の各種語ます。 :CONFigure:RESEt::CONF:RESE エザ CROUp:UNITs グループユニット機能設定し、負荷モジュー:CONFigure:GROup:CNRf> 負荷モジュー3 3台	Command Command 投定を、工場出荷設定状態にし 場出荷設定状態化 Channel Specific Command Eで使用する負荷モジュール数を - ル数を応答します。 D:UNITs <nrf> MIN MAX</nrf>
説明 構文 構文例 :CONFigure:C	PEL-2000A の各種語ます。 :CONFigure:RESEt:CONF:RESE エザ :CONF:RESE エザ :CONFigure:GROup:UNITs がループユニット機能設定し、負荷モジュー:CONFigure:GROup:NRf> 負荷モ3 3台MIN 最小負	Command 设定を、工場出荷設定状態にし 場出荷設定状態化 Channel Specific Command で使用する負荷モジュール数を ・ル数を応答します。 D:UNITs <nrf> MIN MAX</nrf>

構文例	CONF:GRO:	UNIT 2 負荷モジュール数を
		2台に設定
クエリ構文	CONFigure:0	GROup:UNITs? [MIN MAX]
応答パラメータ	<nr1></nr1>	負荷モジュール数
	3	3 台
	MAX/MIN	最大と最小数の応答
クエリ構文	: CONF:GRC):UNIT? 負荷モジュール数は 2 台
	2	
Note Note	PEL-2040BAと PEL-2041BAは、グループユニット機能(Para/Sync) で使用できます。	
	PEL-2030BAは、グループユニット機能で使用できま	
)20Aは、グループユニット機能をSync
	モード設定で使用できます。	

Channel Specific

:CONFigure:GROup:MODE		Command
説明	グループユニット機能のモード(Sync/Parallel)を設定し、モード状態を応答します。	
構文	:CONFigure:GRO :MODE {SYNC 0 F	
パラメータ	<nr1></nr1>	設定モード
	SYNC, 0	Sync モード
	PARALLEL, 1	Parallel モード
構文例	:CONF:GRO:MOD	DE 0 グループユニット機能を
		Sync モードに設定
クエリ構文	:CONFigure:GRO	up:MODE?
応答パラメータ	<nr1></nr1>	設定モード
	0	Sync モード
	1	Parallel モード
クエリ例	:CONF:GRO:MOD	DE? グループユニット機能は Sync モード
1 1-1		により、並列化された全ての負荷)大きな負荷モジュールとして操作



Syncモード設定では、1つの負荷モジュール設定を、グループユニット機能に設定された負荷モジュール間で同期運転ができます。

主な違いは、Parallelモードではメインフレームの画面 上の電流の合計量が計算され、Syncモードでは計算 されないことです。

PEL-2040A と PEL-2041A は、グループユニット機能(Para/Sync) で使用できます。

PEL-2030A は、グループユニット機能で使用できません。

PEL-2020Aは、グループユニット機能をSyncモード 設定で使用できます。

ユーティリティコマンド

:UTILity:AUTO:LOAD	50
:UTILity:AUTO:MODE	51
:UTILity:SOUNd	51
:UTILity:REMote	52
:UTILity:REMote:MODE	52
:UTILity:TIME	
:UTILity:LOAD	
:UTILity:IDENtify	54
:UTILity:FRAMe	55
:UTILity:HIGH:RESolution	55
:UTILity:SYSTem:MODE	56
:UTILity:VOLTage:LATCh:CLEar	56
:UTILity:MEASure:PERiod	57
:UTILity:JOG:SHUTTLE:CONTrol	58
:UTILity:RVP:LOAD:OFF	58

:UTILity:AUTO:LOAD

System Command

説明	メインフレームの Auto Load ON/OFF を設定し、 Auto Load 状態を応答します。起動時に、メインフレ ームは LOAD または PROGRAM をオンにします。	
構文	:UTILity:AUTO:LOAD {OFF 0 ON 1}	
パラメータ	{OFF 0 ON 1}	Auto Load
パラメータ	OFF/0	OFF
	ON/1	ON
構文例	:UTIL:AUTO:LOAD 1 Auto Load を ON に設定	
クエリ構文	:UTILity:AUTO:I	LOAD?



応答パラメータ	<nr1></nr1>	Auto Load 状態
	0	OFF
	1	ON
クエリ例	:UTIL:AUTO:L0	OAD? メインフレームの Auto Load
	1	I‡ ON

:UTILity:AUT	O:MODE	•	vstem ommand
説明	メインフレームの Auto Load On を Load/Program に 設定し、Load/Program 状態を応答します。起動時 に、メインフレームは自動的に LOAD オンにしたり、 Program を自動的に実行したりできます。		
構文	:UTILity:AUTO:	MODE {PROGRAM	I 0 LOAD 1}
パラメータ	PROGRAM/0	Auto Load OnをP	rogram に設定
	LOAD/1	Auto Load Onを Lo	oad に設定
構文例	:UTIL:AUTO:M	DE 1 Auto Load 定	On を Load に設
クエリ構文	:UTILity:AUTO:MODE?		
応答パラメータ	<nr1></nr1>	Auto Load On 状態	<u> </u>
	0	Program	
	1	Load	
クエリ例	:UTIL:AUTO:M(0	DE? Auto Load (設定	On は Program

:UTILity:SOU	Nd	System Command
説明		び Knob 操作)サウンドの ON/OFF FF 状態を応答します。
構文	:UTILity:SOUNd {OFF 0 ON 1}	
パラメータ	OFF/0	Key および Knob 操作音 OFF
	ON/1	Key および Knob 操作音 ON
構文例	:UTIL:SOUNd C	N 操作音を ON に設定
クエリ構文	:UTILity:SOUNd	l?

応答パラメータ	<nr1> 0 1</nr1>	操作音状態 OFF ON
クエリ例	:UTIL:SOUN? 0	操作音状態は OFF

:UTILity:REM	ote	System Command
説明	リモート コント 定を応答します	ロールを ON/OFF 設定し、ON/OFF 設 す。
構文	:UTILity:REM	ote {OFF 0 ON 1}
パラメータ	OFF/0	リモート コントロールを OFF 設定 (ローカルになります)
	ON/1	リモート コントロールを ON 設定
構文例	:UTIL:REM 1	リモート コントロール ON 設定
クエリ構文	:UTILity:REM	ote?
応答パラメータ	<nr1> 0 1</nr1>	リモート コントロール状態 OFF ON
クエリ例	:UTIL:REM? 1	リモートコントロール状態
·HTII itv:REM	ote:MODE	System Command

:UTILity:REMote:MODE		Command
説明	常モードを応答し 高速モードの場合 下のインタフェー ります。通常モー 30~130ms です	を高速/通常モードに設定し、高速/通います。 合、パネルインタフェースは 10ms 以いる時間で無効(画面を更新なし)にないのインタフェース時間は。 通常モードでは、パネルインタフェイムで画面を更新し続けます。
構文	:UTILity:REMote:MODE {NORMAL 0 FAST 1}	
パラメータ	NORMAL/0	通常モード



	FAST/1	高速モード
構文例	:UTIL:REM:MO	DE 1 System Mode を 高速モードに設定
クエリ構文	:UTILity:REMot	e:MODE?
応答パラメータ	<nr1></nr1>	System Mode 状態
	NORMAL/0	通常モード
	FAST/1	高速モード
クエリ例	:UTIL:REM:MO 1	DE? System Mode は高速モード

:UTILity:TIME		System Command	
説明	メインフレームの日付と時刻を設定し、日付と時刻を 応答します。		
構文	:UTILity:TIME [aard]		
パラメータ	"201511131300"	1 西暦 2 日付 3 時刻(24 時間表示)	
構文例	:UTIL:TIME2015010313	43 2015年1月3日 13時43分に設定	
クエリ構文	:UTIL:TIME?		
応答パラメータ	[aard] "201511131300" 1 2 3	1 西暦 2 日付 3 時刻(24 時間表示)	
クエリ例	:UTIL:TIME? 2015 2015/11/13/13:00	5年 11月13分 13時00分	

:	U	ΓIL	ity	/:L	0	Α[)
	_		,		_		

System Command

説明	負荷モジュールの Slave Knob 操作スタイルを設定 し、操作スタイルを応答します。 負荷モジュールの Slave Knob は、メインフレームに対して独立して (Old スタイル)、またはメインフレームと共に (Updated スタイル) 動作するように設定できます。		
構文	:UTILity:LOAD {(DLD 0 Updated 1}	
パラメータ	OLD/0	Old スタイル	
	UPDATED/1	Updated スタイル	
構文例	:UTIL:LOAD 1	Knob スタイルを Updated スタイルに設定	
クエリ構文	:UTILity:LOAD?		
応答パラメータ	<nr1></nr1>	Knob スタイル	
	0	Old	
	1	Updated	
クエリ例	:UTIL:LOAD? 1	Knob スタイルは Updated スタイル	

:	IJΤ	TLity	:IDE	Ntify
•		,		,

System Command

.O ITERLY.IDEININ		Commana	
説明	どのメインフレームが制御下にあるかを識別するため に、メインフレームの表示画面が点滅します。		
注意	System Mode が高速設定の場合 (:UTIL:REM:MODE 1)、このコマンドは機能しません。		
構文	:UTILity:IDENtify {OFF 0 ON 1}		
パラメータ	OFF/0 ON/1	表示画面点滅を OFF 設定 表示画面点滅を ON 設定	
構文例	:UTIL:IDEN 1	表示画面点滅をONに設定	



:UTILity:FRAM	Лe	System Command		
説明	フレームリンク制御(Frame CONT)の ON/OFF を設定し、Frame CONT 状態を応答します。			
構文	:UTILity:FRAMe {OFF 0 ON 1}			
パラメータ	{OFF 0 ON 1}	Frame CONT 設定		
	OFF/0	OFF		
	ON/1	ON		
構文例	:UTIL:FRAM 1	Frame CONT を ON に設定		
クエリ構文	:UTILity:FRAMe	?		
応答パラメータ	<nr1></nr1>	Frame CONT 状態		
	0	OFF		
	1	ON		
クエリ例	:UTIL:FRAM? 0	Frame CONT 設定は OFF		
	-			
		System		
:UTILity:HIGH	:RESolution	Command		
		# ON/OFF /= 和中 18mb		
説明	•	を ON/OFF に設定し、High k広答しませ		
	Resolution 状態を応答します。			
	負荷モジュールに			
		表示されている電圧、電流、電力の		
	測定値と設定値に			
	測定値と設定値に 近づくように負荷	表示されている電圧、電流、電力の 差がある場合、測定値が設定値に		
	測定値と設定値に 近づくように負荷 ON: 負荷設定値の	表示されている電圧、電流、電力の 注差がある場合、測定値が設定値に 設定値を微調整します。		
	測定値と設定値に 近づくように負荷 ON: 負荷設定値の この動作は、LOA	表示されている電圧、電流、電力の 差がある場合、測定値が設定値に 設定値を微調整します。 の微調整動作を ON に設定します。		
	測定値と設定値に 近づくように負荷 ON: 負荷設定値の この動作は、LOA	表示されている電圧、電流、電力の 三差がある場合、測定値が設定値に 設定値を微調整します。 の微調整動作を ON に設定します。 のオンの 1 秒後に実行されます。		
構文	測定値と設定値に 近づくように負荷 ON: 負荷設定値の この動作は、LOA OFF: 負荷設定値 す。	表示されている電圧、電流、電力の 三差がある場合、測定値が設定値に 設定値を微調整します。 の微調整動作を ON に設定します。 のオンの 1 秒後に実行されます。		
横文 パラメータ	測定値と設定値に 近づくように負荷 ON: 負荷設定値 この動作は、LOA OFF: 負荷設定値 す。 :UTILity:HIGH:R	表示されている電圧、電流、電力の 差がある場合、測定値が設定値に 設定値を微調整します。 の微調整動作を ON に設定します。 D オンの 1 秒後に実行されます。 の微調整動作を OFF に設定しま		
	測定値と設定値に 近づくように負荷 ON: 負荷設定値 この動作は、LOA OFF: 負荷設定値 す。 :UTILity:HIGH:R	表示されている電圧、電流、電力の 差がある場合、測定値が設定値に 設定値を微調整します。 の微調整動作を ON に設定します。 のオンの 1 秒後に実行されます。 での微調整動作を OFF に設定しま		
	測定値と設定値に 近づくように負荷 ON: 負荷設定値 この動作は、LOA OFF: 負荷設定値 す。 :UTILity:HIGH:R	表示されている電圧、電流、電力の 三差がある場合、測定値が設定値に 設定値を微調整します。 の微調整動作を ON に設定します。 D オンの 1 秒後に実行されます。 iの微調整動作を OFF に設定しま ESolution{OFF 0 ON 1} High Resolution を OFF に設定 High Resolution を ON に設定		
パラメータ	測定値と設定値に 近づくように負荷 ON: 負荷設定値 この動作は、LOA OFF: 負荷設定値 す。 :UTILity:HIGH:R OFF/0 ON/1	表示されている電圧、電流、電力の 主差がある場合、測定値が設定値に 設定値を微調整します。 の微調整動作を ON に設定します。 D オンの 1 秒後に実行されます。 の微調整動作を OFF に設定しま ESolution{OFF 0 ON 1} High Resolution を OFF に設定 High Resolution を ON に設定 の High Resolution を OFF に設定		

応答パラメータ	<nr1></nr1>	Remote mode	
	0	Off	
	1	On	
クエリ例	:UTIL:HIGH:RE 0	S? High Resolution は OFF 設定	

:UTILity:SYSTem:MODE

System Command

説明	リモートコマンドを受信した場合、メインフレーム LCD display を高速モードまたは通常モードに設定します。 System Mode を ON(高速モード)/OFF(通常モード)		
	に設定し、設	定 System Mode 状態を応答します。	
構文	:UTILity:SYS	STem:MODE {OFF 0 ON 1}	
パラメータ	OFF/0	System Mode を OFF 設定	
	ON/1	System Mode を ON 設定	
構文例	:UTIL:SYST:	MODE 0 System ModeをOFF	
クエリ構文	:UTILity:SYS	STem:MODE?	
応答パラメータ	<nr1></nr1>	System Mode 設定	
	0	OFF	
	1	ON	
クエリ例	:UTIL:SYST: 0	MODE? System Mode 設定は OFF 設定	

:UTILity:VOLTage:LATCh:CLEar
.o rienty. v oe rago.e. tron.oeean

System Command

説明	Von Latch Clear を Auto/Manual に設定し、Von Latch Clear 設定状態を応答します。 Auto: 負荷モジュールの端子電圧が、Von 電圧より低く 25ms 以上 0V に近い電圧の場合、負荷モジュールは電流を停止します。 Manual: 負荷モジュールの端子電圧が 0V に近づいても電流は継続して流れます。
構文	:UTILity:VOLTage:LATCh: CLEar{AUTO 0 MANUAL 1}



パラメータ	AUTO/0	Von Latch Clear を Auto に設定		
	MANUAL/1	Von Latch Clear を Manual に設定		
構文例	:UTIL:VOLT:L	ATC:CLE 0 Von Latch Clear を		
		Auto に設定		
クエリ構文	:UTILity:VOL	:UTILity:VOLTage:LATCh:CLEar?		
応答パラメータ	<nr1> Von Latch Clear 設定状態</nr1>			
	0	AUTO		
	1	MANUAL		
クエリ例	:UTIL:VOLT:LATC:CLE? Von Latch Clear は Auto			
	0			

:UTILity:MEAS	System Command			
説明				
	Measure Period を 200ms/20ms に設定し、 Measure Period 設定状態を応答します。			
構文	:UTILity:MEAS	Sure:PERiod{NOR	RMAL 0 FAST 1}	
パラメータ	NORMAL/0	Measure Period ?	を 200ms に設定	
	FAST/1	Measure Period ?	を 20ms に設定	
構文例	:UTIL:MEAS:F	PER 0 Measure F 200ms (5)		
クエリ構文	:UTILity:MEAS	Sure:PERiod?		
応答パラメータ	<nr1></nr1>	Measure Period	 設定状態	
	0	NORMAL (200ms	s)	
	1	FAST (20ms)		
クエリ例	:UTIL:MEAS:F	PER? Measure P	Period は 200ms	

System
Command

: UTILity: JOG: SHUTTLE: CONTrol

説明	負荷モジュールの Slave knob 操作による設定値増減量が設定できます。 Jog Shuttle Control を ON/OFF に設定し、Jog Shuttle Control 設定状態を応答します。 ON 設定: Slave knob を早く操作すると、設定値増減量は大きくなります。 OFF 設定: 設定値増減量は、Slave knob の操作数になります。		
構文	:UTILity:JO	G:SHUTTLE:CONT	rol{OFF 0 ON 1}
パラメータ	OFF/0	Jog Shuttle Contro	olを OFF に設定
	ON/1	Jog Shuttle Contro	olを ON に設定
構文例	:UTIL:JOG:	SHUTTLE:CONT0	Jog Shuttle Control を OFF に 設定
クエリ構文	:UTILity:JO	G:SHUTTLE:CONT	rol?
応答パラメータ	<nr1> 0 1</nr1>	Jog Shuttle Contro OFF ON	ol 設定状態
クエリ例	•	SHUTTLE:CONT?	Jog Shuttle Control は OFF
:UTILity:RVP:LOAD:OFF System Command			_
説明	RVP Load Off を ON/OFF 設定し、RVP Load Off 設定状態を応答します。 ON 設定: RVP が検出されると、画面に Alarm が表示され、負荷入力値(V, A, W)の読み込みが停止します。 OFF 設定: RVP が検出されると、Alarm が画面に表示されますが、LOAD オンのままです。		



<u> </u>	この設定はすべてのチャネルに適用されます。ただし、各チャネルは個別に RVP を検出し、Alarm を発し			
	て負荷モジ <i>=</i>	ュールを停止する動作を実行します。		
構文	:UTILity:RV	:UTILity:RVP:LOAD:OFF{OFF 0 ON 1}		
パラメータ	OFF/0	OFF/0 RVP Load Off を OFF 設定		
	ON/1	RVP Load Offを ON 設定		
構文例	:UTIL:RVP:	LOAD:OFF 0 RVP Load Offを		
		OFF 設定		
クエリ構文	:UTILity:RVP:LOAD:OFF?			
応答パラメータ	<nr1></nr1>	RVP Load Off 設定状態		
	0	OFF		
	1	ON		
クエリ例	:UTIL:RVP: 0	LOAD:OFF? RVP Load Off は OFF		

CC モードコマンド

:CURRent:STATic:RECall	60
:CURRent:STATic:L1/L2	61
:CURRent:STATic:RISE/FALL	62
:CURRent:STATic:LOW:AVALue/BVALue	63
:CURRent:STATic:LOW:RISE/FALL	63
:CURRent:STATic:HIGH:AVALue/BVALue	64
:CURRent:STATic:HIGH:RISE/FALL	65
:CURRent:DYNamic:L1/L2	65
:CURRent:DYNamic:RISE/FALL	66
:CURRent:DYNamic:T1/T2	67
:CURRent:DYNamic:LOW:L1/L2	68
:CURRent:DYNamic:LOW:RISE/FALL	68
:CURRent:DYNamic:LOW:T1/T2	69
:CURRent:DYNamic:HIGH:L1/L2	70
:CURRent:DYNamic:HIGH:RISE/FALL	71
:CURRent:DYNamic:HIGH:T1/T2	72

:CURRent:STATic:RECall			Channel Specific Command
説明	CC Static モードで A/B Value の何れかをアクティブ にするかを設定し、アクティブな A/B Value を応答し ます。		
構文	:CURRent:STATic:RECall {A 0 B 1}		
パラメータ	A/0 A Value をアクティブに設定		に設定
	B/1	B Value をアクティフ	に設定
構文例	:CURR:STAT:REC 1 B Value をアクティブに設定		
クエリ構文	:CURRent:STATic:RECall?		
応答パラメータ	<nr1> アクティブな A/B Value</nr1>		



	0 1	A Value B Value
クエリ例	:CURR:STA	T:REC? A Value がアクティブ

クエリ例	0	II.REU?	A valu	e かアクティフ
:CURRent:ST	ATic:L1/L2			Channel Specific Command
説明	CC Static モードでの A/B Value を設定し、設定 A/B Value を応答します。L1 は A Value、L2 は B Value です。			
	A/B Value la 内で設定しま		れている	シレンジ(High/Low)範囲
				このコマンドを使用して こ切り替えます。
構文	:CURRent:[STATic]:L	.1 L2 <1	NRf+>[A]
パラメータ	<nrf+>[A]</nrf+>	A/B Valu	ue を設り	 定, 単位: A
	L1 1	A Value	を1Aに	設定
	L2 2	B Value	を 2Aに	設定
	L1 1A	A Value	を 1Aに	設定
	L1 MIN	A Value	を最小	設定値に設定
	L1 MAX	A Value	を最大	設定値に設定
構文例	:CURR:STA	T:L1 1 A	\ Value	 を 1A に設定
クエリ構文	:CURRent:STATic:L1?/L2? [MAX MIN]		MAX MIN]	
応答パラメータ	<nr2> [MA</nr2>	X MIN]	A/B Val	ue 設定値, 単位: A
	<nr2></nr2>		A/B Val	ue を応答
	MAX/MIN		最大値。	と最小値を応答
クエリ例 1	:CURR:STA 10.2	T:L2? MA		/alue の最大設定値は 2A (PEL-2020A)
クエリ例 2	:CURR:STA 2	T:L2?	В١	/alue の設定値は 2A

Channel Specific
Command

:CURRent:STATic:RISE/FALL

説明	CC Static モードでの Rise/Fall Slew Rate を設定し、Rise/Fall Slew Rate 設定値を応答します。Rise/Fall Slew Rate は、選択されているレンジ(High/Low)範囲内で設定します。 A/B Value を設定する場合、このコマンドを使用してデバイスを CC モードに切り替えます。		
構文	:CURRent:[STATic]:F	RISE FALL <nrf+>[A/us]</nrf+>	
パラメータ	<nrf+>[A/uS]</nrf+>	設定 Slew Rate 単位: A/us	
	RISE/FALL 0.078A/u	S Rise/Fall Slew Rateを 0.078A/us に設定	
	RISE/FALL 1	Rise/Fall Slew Rate を 1A/us に設定	
	RISE/FALL MIN	Rise/Fall Slew Rate を 最小に設定	
	RISE/FALL MAX	Rise/Fall Slew Rate を 最大に設定	
構文例	:CURR:STAT:RISE 0.01 Rise Slew Rate を 0.01A/us に設定		
クエリ構文	: CURRent:STATic:RISE FALL? [MIN MAX]		
応答パラメータ	<nr2> [MAX MIN]</nr2>	Slew rate 設定値, 単位: A/us	
	<nr2></nr2>	Slew Rate を応答	
	MAX/MIN	最大値と最小値を応答	
クエリ例 1	:CURR:STAT:RISE? 0.078	MIN Rise Slew Rate の最小 設定値は 0.078 A/us	
クエリ例 2	:CURR:STAT:RISE? 0.16800	Rise Slew Rate 設定値 は 0.168 A/us	



:CURRent:STATic:LOW:AVALue/BVALue Channel Specific Command				
説明	CC Static モード Low レンジでの A/B Value を設定 し、設定 A/B Value を応答します。			
構文	:CURRent:STATic:LOW: AVALue/BVALue <nrf+>[A]</nrf+>			
パラメータ	NRf+[A]	A/B	Value 設定	. 単位: A
	AVALue 1	A Va	lueを1Aに	二設定
	BVALue 2	A Va	lueを2Aに	二設定
	AVALue 1A	A Va	lueを1Aに	二設定
	AVALue MIN	A Va	lue を最小	値に設定
	AVALue MAX	A Va	lue を最大	値に設定
構文例	:CURR:STAT:LOW:AVAL 1 A Value を			
			最	小値に設定
クエリ構文	:CURRent:STATic:LOW:			
	AVALue/BVALue? [MAX MIN]			
応答パラメータ	<nr2> [MAX M</nr2>	IIN]	設定 A/B \	/alue. 単位: A
	<nr2></nr2>		設定 A/B \	/alue を応答
	MAX/MIN		最大値と最	小値を応答
クエリ例	:CURR:STAT :LOW:BVAL?M	AX	B Value 0. (PEL-2020)最小値は 2A)A)
	2		(1 LL-202)	on)

:CURRent:ST	Channel Specific L Command		
説明	CC Static モード Low レンジでの Rise/Fall Slew Rate を設定し、Rise/Fall Slew Rate 設定値を応答し ます。		
構文	:CURRent:STATic:LOW:RISE/FALL <nrf+>[A/uS]</nrf+>		
パラメータ	<nrf+>[A/uS]</nrf+>	設定 Slew Rate 単位: A/us	
	RISE/FALL 0.078A/uS	Rise/Fall Slew Rate を 0.078A/us に設定	
	RISE/FALL 1	Rise/Fall Slew Rate を 1A/us に設定	

	RISE/FALL MIN	Rise/Fall Slew Rate を 最小に設定	
	RISE/FALL MAX	Rise/Fall Slew Rate を 最大に設定	
構文例	:CURR:STAT:LOW: RISE .001	Rise Slew Rate を 0.001A/us に設定	
クエリ構文	: CURRent:STATic:LOW:RISE/FALL? [MIN MAX]		
応答パラメータ	<nr2> [MAX MIN] <nr2> MAX/MIN</nr2></nr2>	Slew rate 設定値, 単位: A/us Slew rate 設定値を応答 最大値と最小値を応答	
クエリ例	:CURR:STAT:LOW :RISE? MIN 0.078	Rise Slew Rate の最小設定 値は 0.078 A/us	

:CURRent:STA	Tic:HIGH:AVA	\Lue/E	3VALue		nnel Specific mand
説明	CC Static モー	_			/alue を設定
	し、設定 A/B Va				
構文	:CURRent:STA AVALue/BVAL		•		
パラメータ	NRf+[A]		A/B Value.	単位:	A
	AVALue 10		ueを10Aに		
	BVALue 20		ueを20Aに		
	AVALue MIN		ue を最小値		定
	A Value MAX	A Val	ue を最大値	に設え	- 包
構文例	:CURRent:STA	Tic:HI	GH:AVALue	e 10	A Value を
					10A に設定
クエリ構文	:CURRent:STA	Tic:HI	GH:		
	AVALue/BVALu	ue?[M	AX MIN]		
応答パラメータ	<nr2> [MAX N</nr2>	MIN]	Value. 単位	立: A	
	<nr2></nr2>		設定 A/B \	/alue	を応答
	MAX/MIN		最大値と最	小値:	を応答
クエリ例	:CURR:STAT:H :BVALue? MAX 20.4000		B Value ග (PEL-2020		直は 20.4A



説明 CC Static モード High レンジでの Rise/Fall State を設定し、Rise/Fall Slew Rate 設定値でます。 構文 CURRent:STATic:HIGH:RISE/FALL <nrf+: nrf+="" パラメータ="">[A/uS] RISE/FALL 0.8A/uS RISE/FALL 1 RISE/FALL 1 RISE/FALL 1 RISE/FALL MIN RISE/Fall Slew Rate を表し、</nrf+:>	を応答し >[A/uS] A/us を	
RISE/FALL 0.8A/uS Rise/Fall Slew Rate 単位: 0.8A/us に設定 RISE/FALL 1 Rise/Fall Slew Rate 名 1A/us に設定 RISE/FALL MIN Rise/Fall Slew Rate 名 1A/us に設定 RISE/FALL MIN Rise/Fall Slew Rate 名 最小に設定 RISE/FALL MAX Rise/Fall Slew Rate 名 最大に設定 RISE/FALL MAX Rise/Fall Slew Rate 名 最大に設定 RISE/FALL MAX Rise/Fall Slew Rate 名 最大に設定 Rise/Fall Slew Rate 名 最大値と最小値を応答 ATJ例 CURR:STAT:HIGH Rise Slew Rate の 最小設定値は 0.8 A/u	A/us ≨	
RISE/FALL 0.8A/uS Rise/Fall Slew Rate での、8A/us に設定 RISE/FALL 1 Rise/Fall Slew Rate では、	<u>\$</u>	
RISE/FALL 1 Rise/Fall Slew Rate 名 1A/us に設定 RISE/FALL MIN Rise/Fall Slew Rate 名 最小に設定 RISE/FALL MAX Rise/Fall Slew Rate 名 最小に設定 RISE/FALL MAX Rise/Fall Slew Rate 名 最大に設定 RISE/FALL MAX RISE Slew Rate 名 最大に設定 RISE/FALL MAX Slew rate 記述値、単位 2・NR2 Slew rate 設定値を応答 MAX/MIN 最大値と最小値を応答 分工リ例 :CURR:STAT:HIGH Rise Slew Rate の 最小設定値は 0.8 A/u		
RISE/FALL MIN Rise/Fall Slew Rate を最小に設定 RISE/FALL MAX Rise/Fall Slew Rate を最小に設定 Rise/Fall Slew Rate を最大に設定 Rise/Fall Slew Rate を表 表大に設定 Rise Slew Rate Rise Slew Rate の また Rise Slew Rate Rise	- .	
最小に設定 RISE/FALL MAX Rise/Fall Slew Rate を最大に設定 構文例 :CURR:STAT:HIGH:RISE 1.1 Rise Slew R 1.1A/us に設 クエリ構文 :CURRent:STATic:HIGH:RISE/FALL? [MIN 応答パラメータ	r	
最大に設定 構文例 :CURR:STAT:HIGH:RISE 1.1 Rise Slew R 1.1A/us に設 クエリ構文 :CURRent:STATic:HIGH:RISE/FALL? [MIN] 応答パラメータ NR2> [MAX MIN] Slew rate 設定値を応行 MAX/MIN 最大値と最小値を応答 クエリ例 :CURR:STAT:HIGH Rise Slew Rate の 最小設定値は 0.8 A/u	<u> </u>	
1.1A/us に設 クエリ構文 :CURRent:STATic:HIGH:RISE/FALL? [MIN 応答パラメータ <nr2> [MAX MIN] Slew rate 設定値, 単位 <nr2> Slew rate 設定値を応答 MAX/MIN 最大値と最小値を応答 クエリ例 :CURR:STAT:HIGH Rise Slew Rate の :RISE? MAX 最小設定値は 0.8 A/u</nr2></nr2>	<u> </u>	
応答パラメータ <nr2> [MAX MIN] Slew rate 設定値, 単位 <nr2> Slew rate 設定値を応答 MAX/MIN 最大値と最小値を応答 つエリ例 :CURR:STAT:HIGH Rise Slew Rate の 最小設定値は 0.8 A/u</nr2></nr2>	_	
Slew rate 設定値を応答 MAX/MIN 最大値と最小値を応答 クエリ例 :CURR:STAT:HIGH Rise Slew Rate の :RISE? MAX 最小設定値は 0.8 A/u	[MAX]	
MAX/MIN 最大値と最小値を応答 クエリ例 :CURR:STAT:HIGH Rise Slew Rate の :RISE? MAX 最小設定値は 0.8 A/u	ք։ A/us	
クエリ例 :CURR:STAT:HIGH Rise Slew Rate の :RISE? MAX 最小設定値は 0.8 A/u		
:RISE? MAX 最小設定値は 0.8 A/u		
	S	
:CURRent:DYNamic:L1/L2 Command		
説明 CC Dynamic モードの Level1/2 を設定し、Le 設定値を応答します。 Level1/2 設定値は、選 ているレンジ(High/Low)範囲内で設定します。 A/B Value を設定する場合、このコマンドを使 デバイスを CC Dynamic モードに切り替えまっ	訳され 。	
構文 :CURRent:DYNamic:L1/L2 <nrf+>[A]</nrf+>		

パラメータ	NRf+[A]	Level1/2 設定値, 単位: A
	L1 1	Level1 を 1A に設定
	L2 2	Level2を 2A に設定
	L2 2A	Level2を 2A に設定
	L1/L2 MIN	Level1と2を最小値に設定
	L1/L2 MAX	Level1と2を最大値に設定
構文例	:CURR:DYN:	:L1 10 ILevel1 を 10A に設定
クエリ構文	:CURRent:D\	YNamic:L1/L2? [MIN MAX]
応答パラメータ	<nr2> [MAX</nr2>	(MIN] Level1/2 設定値, 単位: A
	<nr2></nr2>	Level1/2 設定値を応答
	MAX/MIN	Level1/2 最大最小設定値を 応答
クエリ例	:CURR:DYN: 2.0400	:L2? Level2 lt 2.04A

:CURRent:DY	Namic:RISE/FALL		Channel Specific Command
説明	CC Dynamic モードの Rise/Fall Slew Rate を設定し、Rise/Fall Slew Rate 設定値を応答します。 Rise/Fall Slew Rate の設定は、選択されているレンジ(High/Low)範囲内で設定します。 A/B Value を設定する場合、このコマンドを使用してデバイスを CC Dynamic モードに切り替えます。		
構文	:CURRent:DYNamic:I	RISE/FALL	. <nrf+>[A/uS]</nrf+>
パラメータ	<nrf+>[A/uS]</nrf+>	Slew Rate 単位: A/us	
	RISE/FALL 0.8A/uS	Rise/Fall S 0.8A/us (C	Blew Rate 値を 設定
	RISE/FALL 1	Rise/Fall S 1A/us に設	Slew Rate 値を :定
	RISE/FALL MIN	Rise/Fall S 最小値に説	Slew Rate 値を 设定



	RISE/FALL MAX	Rise/Fall Slew Rate 値を 最大値に設定
構文例	:CURR:DYNA:RISE	1.1 Rise Slew Rate 値を 1.1A/us に設定
クエリ構文	:CURRent:DYNamic:	RISE/FALL? [MIN MAX]
応答パラメータ	<nr2> [MAX MIN]</nr2>	Slew Rate 値, 単位: A/us
	<nr2></nr2>	Slew Rate 値を応答
	MAX/MIN	Slew Rate の
		最大最小設定値を応答
クエリ例	:CURR:DYN:FALL? I 0.0003	MIN FALL Slew Rate の最小 設定値は 0.0003 A/us

:CURRent:DY	′Namic:T1/T2	Channel Specific Command
説明	Timer 1/2 値を応答し A/B Value を設定する	の Timer 1/2 を設定し、設定 します。 る場合、このコマンドを使用して Imic モードに切り替えます。
構文	:CURRent:DYNami	c:T1/T2 <nrf+>[S ms]</nrf+>
パラメータ	T1/T2 0.1S Time T1/T2 1 Time T1/T2 MIN Time	r 1/2 設定値, 単位: 秒 r 1/2 を 0.1 秒に設定 r 1/2 を 1 秒に設定 r 1/2 を最小値に設定 r 1/2 を最大値に設定
構文例	:CURR:DYNA:T1 .1	S Timer 1を 0.1 秒に設定
クエリ構文	: CURRent:DYNam	ic:T1/T2? [MIN MAX]
応答パラメータ	<nr2> [MAX MIN] <nr2> MAX/MIN</nr2></nr2>	Timer 1/2 設定値, 単位: 秒 設定時間を応答 Timer 1/2 の 最大最小設定値を応答
クエリ例 1	:CURR:DYN:T1? 2.5	Timer 1 は 2.5 秒
クエリ例 2	:CURR:DYN:T1? M 0.000025	IN Timer 1 の最小設定値は 0.000025 秒

:CURRent:DY	Namic:LOV	V:L1/L2		Channel Specific Command
説明	CC Dynamic モード Low レンジで、Level 1/2 を設定し、Level 1/2 設定値を応答します。			
構文	:CURRent:D	YNamic:	LOW:L1/L2	2 <nrf+>[A]</nrf+>
パラメータ	NRf+[A]	Level 1/	2 設定値,	単位: A
	L1 1	Level 1	を 1A に設	定
	L2 2	Level 1	を 2A に設	定
	L2 2A	Level 1	を 2A に設	定
	L1/L2 MIN	Level 1	と2を最小	値に設定
	L1/L2 MAX	Level 1	と2を最大	値に設定
構文例	:CURR:DYN	:LOW:L1	10 Level	1を10Aに設定
クエリ構文	:CURRent:D	YNamic:	LOW:L1/L2	2? [MIN MAX]
応答パラメータ	<nr2> [MAX</nr2>	(MIN]	Level 1/2	設定値, 単位: A
	<nr2></nr2>		設定電流	直を応答
	MAX/MIN		Level 1/2	の
			最大最小記	没定値を応答
クエリ例	:CURR:DYN	:LOW:L2	? Level 2	2 は 2.04A
	2.0400			
:CURRent:DYNamic:LOW:RISE/FALL Channel Specific Command				
説明	CC Dynamic	モードし	ow レンジで	∈の Rise/Fall Slew

説明	CC Dynamic モード Low レンジでの Rise/Fall Slew Rate を設定し、Rise/Fall Slew Rate 設定値を応答し ます。		
構文	:CURRent:DYNamic:LOW: RISE/FALL <nrf+>[A/uS]</nrf+>		
パラメータ	<nrf+>[A/uS] RISE/FALL 0.8A/uS</nrf+>	Slew Rate 設定値, 単位: A Rise/Fall Slew Rate 値を 0.8A/us に設定	



	RISE/FALL 1	Rise/Fall Slew Rate 値を 1A/us に設定
	RISE/FALL MIN	Rise/Fall Slew Rate 値を 最小値に設定
	RISE/FALL MAX	Rise/Fall Slew Rate 値を 最大値に設定
構文例	:CURR:DYNA:LOW	Rise Slew Rate 値を
	:RISE 1.1	1.1A/us に設定
クエリ構文	: CURRent:DYNamic :RISE/FALL?[MIN M	
応答パラメータ	<nr2> [MAX MIN]</nr2>	Slew Rate 設定値, 単位: A/us
	<nr2></nr2>	設定値を応答
	MAX/MIN	Slew Rate の
		最大最小設定値を応答
クエリ例	:CURR:DYN:LOW :FALL? MIN 0.0003	Fall Slew Rate の 最小設定値は 0.0003A/us

:CURRent:DYNamic:LOW:T1/T2 Command			Channel Specific Command	
説明	CC Dynamic モード Low レンジでの Timer 1/2 を設 定し、Timer 1/2 設定値を応答します。			
構文	:CURRent:DYNa	amic:	LOW:T1/T	2 <nrf+>[S/ms]</nrf+>
パラメータ	<nrf+>[S/ms] Timer 1/2 設定值, 単位: 秒</nrf+>		 値, 単位: 秒	
	T1/T2 0.1S Timer 1 と 2 を 0.1 秒に設		0.1 秒に設定	
	T1/T2 1 Timer 1 と 2 を 1 秒に設定		1 秒に設定	
	T1/T2 MIN Timer 1 と 2 を最小値に設定		長小値に設定	
	T1/T2 MAX Timer 1 と 2 を最大値に設定		長大値に設定	
構文例	:CURR:DYNA:LOW:T1 .1S Timer 1を 0.1 秒に設定		I .	
クエリ構文	: CURRent:DYNamic:LOW:T1/T2? [MIN MAX]			
応答パラメータ	<nr2> [MAX MI</nr2>	N]	Timer 1/2	設定値, 単位: 秒
	<nr2> 設定値を応答</nr2>		莎答	

		Timer 1/2 の 最大最小設定値を応答
クエリ構文	:CURR:DYN:LOW:T1 2.5	? Timer 1 は 2.5 秒
	:CURR:DYN:LOW :T1? MIN 0.000025	 Timer 1 の最小設定値は 0.000025 秒

:CURRent:DYNamic:HIGH:L1/L2

Channel Specific

:CURRent:D	CURRent:DYNamic:HIGH:L1/L2 Command		
説明	•		ligh レンジでの Level 1/2 を設 直を応答します。
構文	:CURRent:D`	YNamic	:HIGH:L1/L2 <nrf+>[A]</nrf+>
パラメータ	NRf+[A]	Level 1	/2 設定値, 単位: A
	L1 10	Level 1	を 10A に設定
	L2 20	Level 2	を 20A に設定
	L1/L2 MIN	Level 1	/2を最小値に設定
	L1/L2 MAX	Level 1	/2を最大値に設定
構文例	:CURR:DYN:	HIGH:L	1 10 Level 1 を 10A に設定
クエリ構文	:CURRent:D`	YNamic	:HIGH:L1/L2? [MIN MAX]
応答パラメータ	<nr2> [MAX</nr2>	[MIN]	Level 1/2 設定值, 単位: A
	<nr2></nr2>		設定値を応答
	MAX/MIN		Level 1/2 の
			最大最小設定値を応答
クエリ例	:CURR:DYN: :L2? MAX 20.4000	HIGH	Level 1 の最小設定値は 20.4A



:CURRent:DY	Namic:HIGH:RISE	E/FALL	Channel Specific Command	
説明	CC Dynamic モード High レンジでの RISE/FALL Slew Rate を設定し、RISE/FALL Slew Rate 設定値 を応答します。			
構文	:CURRent:DYNamic:HIGH: RISE/FALL <nrf+>[A/uS]</nrf+>			
パラメータ	<nrf+>[A/uS]</nrf+>	Slew Rate	設定値, 単位: A	
	RISE/FALL 0.8A/uS	Rise/Fall S 0.8A/us (C	Blew Rate 値を 設定	
	RISE/FALL 1	Rise/Fall S 1A/us に設	Slew Rate 値を 定	
	RISE/FALL MIN	Rise/Fall S 最小値に認	Slew Rate 値を 设定	
	RISE/FALL MAX	Rise/Fall S 最大値に認	Slew Rate 値を 设定	
構文例	:CURR:DYNA:HIGH :RISE 1.1	Rise Sle 1.1A/us	w Rate 値を に設定	
クエリ構文	:CURRent:DYNamic [MIN MAX]	:HIGH:RISI	E/FALL?	
応答パラメータ	<nr2> [MAX MIN]</nr2>	Slew Rate	設定値, 単位: A/us	
	<nr2></nr2>	設定値を応	答	
	MAX/MIN	Slew Rate	の	
		最大最小認	と定値を応答	
クエリ例	:CURR:DYN:HIGH :FALL? MAX 0.8	Fall Slew F 最大設定値	Rate の 恒は 0.8A/us	

:CURRent:DYNamic:HIGH:T1/T2

説明	CC Dynamic モード High レンジでの Timer 1/2 を設定し、Timer 1/2 設定値を応答します。			
構文	:CURRent:DYNamic:HIGH:T1/T2 <nrf+>[S ms]</nrf+>			
パラメータ	<nrf+>[S]</nrf+>	Timer 1/2 設定値, 単位: 秒		
	T1/T2 0.1S	Timer 1/	2を 0.1 秒に設定	
	T1/T2 1	Timer 1/2 を 1 秒に設定		
	T1/T2 MIN	Timer 1/2 を最小値に設定		
	T1/T2 MAX	Timer 1/	2を最大値に設定	
構文例		:CURR:DYNA Timer 1を10秒に設定:HIGH:T1 10S		
クエリ構文	:CURRent:DYNamic:HIGH:T1/T2? [MIN MAX]			
応答パラメータ	<nr2> [MAX</nr2>	<nr2> [MAX MIN] Timer 1/2 設定値, 単位: 秒</nr2>		
	<nr2></nr2>	<u> </u>	设定値を応答	
	MAX/MIN	Т	imer 1/2 の	
		聶	長大最小設定値を応答	
クエリ例 1	:CURR:DYN: 2.5	HIGH:T1	? Timer 1 は 2.5 秒	
クエリ例 2	:CURR:DYN: :T1? MIN 0.000025	HIGH	Timer 1 の最小設定値は 0.000025 秒	



読み込みコマンド

:FETCh:VOLTage?	73
:FETCh:CURRent?	
:FETCh:POWer?	74
:FETCh:STATus?	74
:FETCh:ALLVoltage?	75
:FETCh:ALLCurrent?	75
:FETCh:ALLPower?	76

:FETCh:VOLTage?

Channel Specific Status Command

説明	特定チャネルの負荷モジュール入力電圧値を応答し ます。		
クエリ構文	:FETCh:VOLTage? <n< td=""><td>IR2></td></n<>	IR2>	
応答パラメータ	<nr2> 1 unit = 1 volt</nr2>	入力電圧値, 単位: V	
	8	8V	
クエリ例	:FETC:VOLT? 入力 ¹ 11.2	電圧値は、11.2V	

:FETCh:CURRent?

Channel Specific Status Command

説明	特定チャネルの負荷モジュール負荷電流値を応答し ます。		
クエリ構文	:FETCh:CURRent? <nr2></nr2>		
応答パラメータ	<nr2> 1 unit= 1 amp 1</nr2>	負荷電流値, 単位: A 1A	
クエリ構文	:FETC:CURR? 負荷 1.2	電流値は、1.2A	

:FETCh:POWer?

説明	特定チャネルの負荷モジュール入力電力値を応答し ます。		
クエリ構文	:FETCh:CURRent? <n< td=""><td>IR2></td></n<>	IR2>	
応答パラメータ	<nr2> 1 unit= 1 watt</nr2>	入力電力値, 単位: W	
	1	1W	
クエリ例	:FETC:POW? 入力 ^f 1.2	電力値は 1.2W	

:FETCh:STATus?

Status Command

説明	負荷モジュールのステータスを応答します。 応答される値は、Channel Status Register のビット ウエイトです。詳しくは、168 ページをご覧ください。				
クエリ構文	:FETCh:STA	:FETCh:STATus? <nr1></nr1>			
応答パラメータ	<nr1> 1 2</nr1>	Condition OC(OCP) OV(OVP)	<nr1> 16 32</nr1>	Condition OT(OTP) G/N (Go/NoGO)	
	4 8	OP(OPP) RV(RVA)	64 128~65535	UVP 未使用	
クエリ例	:FETC:STAT	-? OV(過電	圧保護) が動	作	



:FETCh:ALLV	oltage?	All Channel Status Command		
説明	, , ,	ャネルの電圧値を 1-8 2002A) の順に応答します。		
クエリ構文	:FETCh:ALLVoltage?			
応答パラメータ	<aard> CH1, CH2, CH3, CH4, CH5, CH6, CH7, CH8</aard>	全てのチャンネルの 電圧値を応答 1-8: PEL-2004A 1-4: PEL-2002A		
クエリ例	:FETC:ALLV? 2.5000, 3.0000, 0.0000, 0.0000, 0.0000, 0.0000, 5.5000, 0.0000	CH1: 2.5V CH2: 3V CH3: 0V CH4: 0V CH5: 0V CH6: 0V CH7: 5.5V CH8: 0V		
:FETCh:ALLC	Current?	All Channel Status Command		
説明	·	2002A) の順に応答します。		
クエリ構文	:FETCh:ALLCurrent? <a< td=""><td>iard></td></a<>	iard>		
応答パラメータ	<aard> CH1, CH2, CH3, CH4, CH5, CH6, CH7, CH8</aard>	全てのチャンネルの 電流値を応答 1-8: PEL-2004A 1-4: PEL-2002A		
クエリ例	:FETC:ALLC? 0.0000, 0.0000, 0.0000, 0.0000, 0.0000, 0.0000, 1.2000, 3.5600			

:FETCh:ALLPower?

説明	全ての負荷モジュール/チャネルの電力値を 1-8 (PEL-2004A) / 1-4 (PEL2002A) の順に応答します。		
クエリ構文	:FETCh:ALLPower? <aard></aard>		
応答パラメータ	<aard></aard>		
	CH1, CH2, CH3, CH4, CH5, CH6, CH7, CH8	全てのチャンネルの 電力値を応答 1-8: PEL-2004A 1-4: PEL-2002A	
クエリ例	:FETC:ALLP? 0.0000, 0.0000, 0.0000, 0.0000, 0.0000, 0.0000, 10.200, 5.5000	CH1: 0W CH2: 0W CH3: 0W CH4: 0W CH5: 0W CH6: 0W CH7: 10.2W CH8: 5.5W	



負荷コマンド

:LOAD[:STATe]	77
:LOAD:SHORt[:STATe]	
:LOAD:SHORt:KEY	78
:LOAD:PROTection?	79
:LOAD:PROTection:CLEar	79
:LOAD:TIME?	79
:LOAD:DELay	80
:LOAD:TYPE	80

Channel Specific :LOAD[:STATe] Command 特定チャネルの負荷モジュール LOAD オン/オフを設 説明 定し、LOAD オン/オフ状態を応答します。 構文 :LOAD[:STATe] {ON|1|OFF|0} パラメータ ON/1 Load オン OFF/0 Load オフ 負荷モジュールを LOAD オン設定 構文例 :LOAD ON :LOAD[:STATe]? クエリ構文 応答パラメータ <NR1> LOAD オン/オフ状態 1 Load オン 0 Load オフ クエリ構文 :LOAD? 負荷モジュールは LOAD オン

:LOAD:SHORt[:STATe]

説明	特定チャネルの負荷モジュール入力端子ショートオン /オフを設定し、ショートオン/オフ状態を応答します。		
構文	:LOAD:SHORt[:STATe]{ON 1 OFF 0}		
パラメータ	ON/1 ショートオンに設定		
	OFF/0	ショートオフに設定	
構文例	:LOAD:SHOR ON ショートオンに設定		
クエリ構文	:LOAD:SHORt[:STATe]?		
応答パラメータ	<nr1></nr1>	ショートオン/オフ状態	
	1	ショートオンに設定	
	0	ショートオフに設定	
クエリ例	:LOAD:SHOR? 0	負荷モジュール入力端子は ショートオフ	

		_	_		
·1 C	λΔΓ	ハムト	+OF	けん	ΕV

Channel Specific Command

.EO/ (D.01101	XI.IXL I	Commana		
説明	負荷モジュールの Short key を Hold/Toggle に設定 し、Hold/Toggle 設定状態を応答します。			
構文	:LOAD:SHORt:	KEY {TOGGLE 1 HOLD 0}		
パラメータ	TOGGLE/1	Toggle に設定		
	HOLD/0	Hold に設定		
構文例	:LOAD:SHOR:	:LOAD:SHOR:KEY 1 Short key を Toggle に設定		
クエリ構文	:LOAD:SHORt:	:LOAD:SHORt:KEY?		
応答パラメータ	<nr1></nr1>	Hold/Toggle 設定状態		
	1	Toggle に設定		
	0	Hold に設定		
クエリ例	:LOAD:SHOR:	KEY? Short key は Hold 設定		



:LOAD:PROT	ection?		Chan Comr	nel Specific nand
説明	状態を応答します。 応答される値は、Channel Status Register のビット ウエイトです。詳しくは、168 ページをご覧ください。			
クエリ構文	:LOAD:PRO	Tection?		
応答パラメータ	<nr1></nr1>	Condition	<nr1></nr1>	Condition
	1	OC(OCP)	16	OT(OTP)
	2	OV(OVP)	32	G/N
	4	OP(OPP)	64	(Go/NoGO) UVP
	8	RV(RVA)	128~65535	T
クエリ例	:LOAD:PRO	. ,	ジュールのプロ	
:LOAD:PROT	ection:CLE	ar	Chan Comr	nel Specific nand
説明	特定のチャネルの Channel Status Register をクリア します。詳しくは、168 ページをご覧ください。			
構文	:LOAD:PROTection:CLEar			
構文例	:LOAD:PROT:CLE Channel Status Register を クリア			
:LOAD:TIME?			Chan Comr	nel Specific nand
説明	特定チャンネ ます。	ルの LOAD ス	ナン負荷遅延ほ	時間を応答し
クエリ構文	:LOAD:TIME?			
応答パラメータ	<nr1>1unit 2.2</nr1>	= 1 second	遅延時間, 単 2.2 秒	位: 秒
クエリ例	:LOAD:TIME 5.1	? LOAD 才	ン負荷遅延時	持間は 5.1 秒

:LOAD:DELay

説明	特定チャンネルの LOAD オン負荷遅延時間を設定し、LOAD オン負荷遅延時間を応答します。			
構文	:LOAD:DELay<	:LOAD:DELay <nrf>[S]</nrf>		
パラメータ	<nrf>[S]</nrf>	設定遅延時間, 単位: 秒		
	0.1S	設定遅延時間 0.1 秒		
構文例	:LOAD:DEL 0.1s LOAD オン負荷遅延時間を 0.1 秒に設定			
クエリ構文	:LOAD:DEL?			
応答パラメータ	<nr2> 設定遅延時間, 単位: 秒</nr2>			
クエリ例	:LOAD:DEL? 0.10000	設定遅延時間は 0.1 秒		

:LOAD:TYPE

All Channels

説明	LOAD key の用途を設定し、用途設定を応答します。			
	用途は、LOAD オン/オフ, Program オン/オフ,			
	Sequence オン/オ	トフ操作の3種類です。		
構文	:LOAD:TYPE			
	{LOAD 0 PROGE	RAM 1 SEQUENCE 2}		
パラメータ	LOAD/0	LOAD オン/オフ		
	PROGRAM/1	Program オン/オフ		
	SEQUENCE/2	Sequence オン/オフ		
構文例	:LOAD:TYPE: 1	LOAD key を		
		Program オン/オフ操作に設定		
クエリ構文	:LOAD:TYPE?			
応答パラメータ	<nr1></nr1>	LOAD key の用途設定		
	0	LOAD オン/オフ		
	1	Program オン/オフ		
	2	Sequence オン/オフ		
クエリ例	:LOAD:TYPE?	LOAD key 使用設定は		
	0	LOAD オン/オフ		



測定コマンド

:MEASure:VOLTage?	81
:MEASure:CURRent?	81
:MEASure:POWer?	82
:MEASure:INPut	82
:MEASure:SCAN	82
:MEASure:ALLVoltage?	83
:MEASure:ALLCurrent?	83
:MEASure:ALLPower?	84

:MEASure:VOLTage?

Channel Specific Command

説明	特定チャネルの負荷モジュール入力電圧値を応答し ます。		
クエリ構文	:MEASure:VOLTage?	<nr2></nr2>	
応答パラメータ	<nr2> 1 unit = 1 volt</nr2>	入力電圧値, 単位: V	
	0.5000	0.5V	
クエリ例	:MEAS:VOLT? 入力電圧値は、8.56V 8.5600		

:MEASure:CURRent?

Channel Specific Command

説明	特定チャネルの負荷モジュール負荷電流値を応答し ます。		
クエリ構文	:MEASure:CURRent? <	:NR2>	
応答パラメータ	<nr2> 1 unit = 1 amp</nr2>	負荷電流値, 単位: A	
	1.0000	1A	
クエリ例	:MEAS:CURR? 負荷電流値は 1.5A 1.5		

:MEASure:PC)Wer?	Channel Specific Command
説明	特定チャネルの負荷モジュール <i>入</i> ます。	、力電力値を応答し
クエリ構文	:MEASure:POWer? <nr2></nr2>	

	ます。		
クエリ構文	:MEASure:POWer? <nr2></nr2>		
応答パラメータ	<nr2> 1 unit = 1 watt</nr2>		入力電力値, 単位: W
	1.0000		1W
クエリ例	:MEAS:POW? 1.5	入力電力値は 1.5W	

:MEASure:INI	Put	Channel Specific Command	
説明	このコマンドは、他の計測器との互換性のみを目的と しており、PEL-2000A は動作しません。		
構文	:MEASure:INPut {LOAD 0 UUT 1}		
パラメータ	LOAD/0	Voltage Sense 無効設定	
	UUT/1	Voltage Sense 有効設定	
構文例	:MEAS:INP 0	Voltage Sense を無効に設定	
クエリ構文	:MEASure:INPut? <nr1></nr1>		
応答パラメータ	<nr1></nr1>	Voltage Sense 設定状態	
	0	Voltage Sense 無効設定	
	1	Voltage Sense 有効設定	
クエリ例	:MEAS:INP? 1	Voltage Sense は有効設定	

:MEASure:SC	AN	Channel Specific Command
説明	メインフレームから全負荷モジュールのスキャン(負荷 モジュールの電圧/電流/電力)を無効/有効設定し、無 効/有効設定を応答します。	
構文	:MEASure:SCAN {OFF 0 ON 7	1}



パラメータ	OFF/0	スキャ	ン無効設定
	ON/1	スキャ	ン有効設定
構文例	:MEAS:SCAN 0	Disabl	e scanning.
クエリ構文	:MEASure:SCAN	? <nr< td=""><td>1></td></nr<>	1>
応答パラメータ	<nr1></nr1>	スキャ	ン無効/有効設定
	0	無効設	定
	1	有効設	定
クエリ例	:MEAS:SCAN?	スキャ	ン有効設定
	1		
MEAO AL	1.) / 11 0		All Channel
:MEASure:AL	LVoltage?		Command
説明			ヤネルの電圧値を 1-8
	(PEL-2004A) / 1-4 (PEL2002A) の順に応答します。		
クエリ構文	:MEASure:ALLVo		<aard></aard>
応答パラメータ	<aard> 1 unit = 1</aard>	volt	電圧値, 単位: V
	CH1, CH2, CH3,		全てのチャンネルの
	CH5, CH6, CH7,	CH8	電圧値を応答
			1-8: PEL-2004A
 クエリ例	:MEAS:ALLV?		1-4: PEL-2002A CH1: 2.5V
クエリ19リ	2.5000, 3.0000, 0	0000	
	0.0000, 0.0000, 0		
	5.500, 0.0000	,	CH4: 0V
			CH5: 0V
			CH6: 0V
			CH7: 5.5V
			CH8: 0V
All Channel		, •	
:MEASure:AL	LCurrent?		Command
説明	全ての負荷モジュ	ール/チ	ヤネルの電流値を 1-8
	(PEL-2004A) / 1-4 (PEL2002A) の順に応答します。		
クエリ構文	:MEASure:ALLCurrent? <aard></aard>		

応答パラメータ	<aard> 1 unit = 1 amp</aard>	電流値, 単位: A
	CH1, CH2, CH3, CH4,	全てのチャンネルの
	CH5, CH6, CH7, CH8	電流値を応答
		1-8: PEL-2004A
		1-4: PEL-2002A
クエリ構文	:MEAS:ALLC?	CH1: 0A
	0.0000, 0.0000, 0.0000,	CH2: 0A
	0.0000, 0.0000, 0.0000,	CH3: 0A
	1.2000, 3.5600	CH4: 0A
		CH5: 0A
		CH6: 0A
		CH7: 1.2A
		CH8: 3.56A

All Channel

Command

:MEASure:ALLPower?

説明	全ての負荷モジュール/チャネルの電力値を 1-8 (PEL-2004A) / 1-4 (PEL2002A) の順に応答します。		
クエリ構文	:MEASure:ALLPower? <aard></aard>		
応答パラメータ	<aard> 1 unit = 1 watt</aard>	電流値, 単位: W	
	CH1, CH2, CH3, CH4, CH5, CH6, CH7, CH8	全てのチャンネルの 電力値を応答 1-8: PEL-2004A 1-4: PEL-2002A	
クエリ例	:MEAS:ALLP? 0.0000, 0.0000, 0.0000, 0.0000, 0.0000, 0.0000, 1.5000, 3.2000		



モードコマンド

:MODE		Channel Specific Command
説明	特定のチャドを応答しる	ネルの放電モードを設定し、設定放電モー ます。
構文		CL CCH CCDL CCDH CRL CRH CRDL L CPH CVL CVH}
パラメータ	CCL CCH CCDL CCDH CRL CRH CRDL CRDH CPL CPH CVL	CC Static モード Low レンジ CC Static モード High レンジ CC Dynamic モード Low レンジ CC Dynamic モード High レンジ CR Static モード Low レンジ CR Static モード High レンジ CR Dynamic モード Low レンジ CR Dynamic モード High レンジ CP Static モード Low レンジ CP Static モード Low レンジ CV Static モード High レンジ CV Static モード Low レンジ CV Static モード Low レンジ
構文例	:MODE CO	CL CC Static モード Low レンジに設定
クエリ構文 応答パラメータ	:MODE? CCL CCH CCDH CRL CRH CRDL CRDH CPL CPH CVL	CC Static モード Low レンジ CC Static モード High レンジ CC Dynamic モード Low レンジ CC Dynamic モード High レンジ CR Static モード Low レンジ CR Static モード High レンジ CR Dynamic モード Low レンジ CR Dynamic モード High レンジ CP Static モード Low レンジ CP Static モード Low レンジ CV Static モード High レンジ CV Static モード Low レンジ CV Static モード Low レンジ
クエリ例	:MODE? CCH	設定は CC Static モード High レンジ

自動 OCP テストコマンド

:OCP:EDIT:CHANnel?	86
:OCP:CHANnel:RANGe	87
:OCP:CHANnel:STARt	87
:OCP:CHANnel:END	88
:OCP:CHANnel:STEP:CURRent	88
:OCP:CHANnel:LAST	89
:OCP:CHANnel:STEP:TIME	89
:OCP:CHANnel:DELay	90
:OCP:CHANnel:TRIGger	90
:OCP:CHANnel:KEEP	91
:OCP:CHANnel:ACTive	91
:OCP:STATus?	92
:OCP:SAVE	92
:OCP:RUN	92
:OCP:RESult?	93

:OCP:EDIT:CHANnel?

Channel Specific Command

説明			ラメータ設定を行うチャンネルを レを応答します。	
構文	:OCP:EDIT:C	:OCP:EDIT:CHANnel <nr1></nr1>		
パラメータ	<nr1></nr1>	設定チャ	ァンネル: 1-8	
構文例	:OCP:EDIT:C	CHAN 1	パラメータ設定チャンネルは 1	
クエリ構文	:OCP:EDIT:C	CHANnel	?	
応答パラメータ	<nr1></nr1>	1-8		
クエリ例	:OCP:EDIT:C	CHAN?	設定チャンネルは 1	



:OCP:CHANn	el:RANGe		hannel Specific ommand
説明		ストの CC レンジ Low/ト ジを応答します。または	•
構文	:OCP:CHAN	nel:RANGe{LOW 0 HI	GH 1}
パラメータ	LOW/0	CC レンジ Low 設定	
	HIGH/1	CC レンジ High 設定	
構文例	:OCP:CHAN	:RANG 0 CC レンジ I	_ow に設定
クエリ構文	:OCP:CHAN	nel:RANGe?	
 応答パラメータ	0		
	1	CC レンジ High 設定	
構文例	:OCP:CHAN	:RANG? 設定 CC レ	ンジは Low
	U		
:OCP:CHANn			hannel Specific ommand
:OCP:CHANn 説明	el:STARt	Cの開始電流値を設っています。	ommand ·
	el:STARt 自動 OCP テ を応答します	Cの開始電流値を設っています。	ommand 定し、開始電流値
説明	el:STARt 自動 OCP テ を応答します	Cの開始電流値を設っ	ommand 定し、開始電流値
説明 構文	el:STARt 自動 OCP テ を応答します :OCP:CHAN	Co ストの開始電流値を設う 。 nel:STARt { <nrf>[A] I</nrf>	ommand 定し、開始電流値
説明 構文	el:STARt 自動 OCP テ を応答します :OCP:CHAN <nrf>[A]</nrf>	Co ストの開始電流値を設っ nel:STARt { <nrf>[A] I 電流値, 単位: A</nrf>	ommand 定し、開始電流値
説明 構文	el:STARt 自動 OCP テ を応答します :OCP:CHAN <nrf>[A] MAX MIN</nrf>	Co ストの開始電流値を設っ nel:STARt { <nrf>[A] I 電流値, 単位: A 設定最大電流値</nrf>	ommand 定し、開始電流値 MIN MAX}
構文パラメータ	el:STARt 自動 OCP テ を応答します :OCP:CHAN <nrf>[A] MAX MIN :OCP:CHAN</nrf>	Cr ストの開始電流値を設っ nel:STARt { <nrf>[A] 「 電流値, 単位: A 設定最大電流値 設定最小電流値</nrf>	ommand 定し、開始電流値 MIN MAX}
説明 構文 パラメータ 構文例	el:STARt 自動 OCP テ を応答します :OCP:CHAN <nrf>[A] MAX MIN :OCP:CHAN</nrf>	Co ストの開始電流値を設っ nel:STARt { <nrf>[A] I 電流値, 単位: A 設定最大電流値 設定最小電流値 :STAR MIN 最小電流</nrf>	ommand 定し、開始電流値 MIN MAX} ・値に設定

:OCP:CHANnel:END

説明	自動 OCP テストの終了電流値を設定し、終了電流値を応答します。		
	終了電流値は、DUT OCP 値より大きくする必要があります。		
構文	:OCP:CHAN	:OCP:CHANnel:END{ <nrf>[A] MIN MAX}</nrf>	
パラメータ	<nrf>[A] 電流値, 単位: A</nrf>		
	MAX	設定最大電流値	
	MIN	設定最小電流値	
構文例	:OCP:CHAN:END MIN 最小電流値に設定		
クエリ構文	:OCP:CHANnel:END?		
応答パラメータ	<nr2></nr2>	設定終了電流値, 単位: A	
クエリ例	:OCP:CHAN 10.0	:END? 終了電流値は 10A	

:OCP:CHANn	el:STEP:CU	IRRent	Channel Specific Command
説明	自動 OCP テストの増加電流値を設定し、設定増加電 流値を応答します。		
構文	:OCP:CHANnel: STEP:CURRent { <nrf>[A] MIN MAX}</nrf>		
パラメータ	<nrf>[A]</nrf>	電流値, 単位: A	
	MAX	設定最大電流値	
	MIN	設定最小電流値	
構文例	:OCP:CHAN:STEP 最小電流値に設定 :CURRent MIN		
クエリ構文	:OCP:CHANnel:STEP:CURRent?		
応答パラメータ	<nr2></nr2>	設定増加電流値,	単位: A
クエリ例	:OCP:CHAN: 0.5	STEP:CURR? #	曽加電流値は 0.5A



:OCP:CHANn	el:LAST		Channel Specific Command
説明	を応答します。	0	を設定し、最終電流値
	取終電流値に です。	t, DOT 00 OCP 70	が作動した後の電流値
構文		nel:LAST { <nrf></nrf>	[A] MIN MAX}
パラメータ	<nrf>[A]</nrf>	電流値, 単位: A	
	MAX	設定最大電流値	
	MIN	設定最小電流値	
構文例	:OCP:CHAN		冬電流値を 大電流値に設定
クエリ構文	:OCP:CHAN	nel:LAST?	
応答パラメータ	<nr2></nr2>	設定最終電流値	, 単位: A
クエリ例	:OCP:CHAN	:LAST? 設定最終	終電流値は 3A
	3.0		
:OCP:CHANn		ME	Channel Specific Command
:OCP:CHANn 説明	iel:STEP:TI	ストのステップ実行	•
	iel:STEP:TIM 自動 OCP テ プ実行時間を	ストのステップ実行 ·応答します。	Command
説明	el:STEP:TIN 自動 OCP テ プ実行時間を :OCP:CHAN	ストのステップ実行 ·応答します。	Command
説明	el:STEP:TIM 自動 OCP テ プ実行時間を :OCP:CHAN	ストのステップ実行 応答します。 nel:STEP:TIME {	Command
説明	el:STEP:TIM 自動 OCP テ プ実行時間を :OCP:CHAN <nrf>[S]</nrf>	ストのステップ実行 応答します。 nel:STEP:TIME { ステップ実行時間,	Command
説明	el:STEP:TIM 自動 OCP テ プ実行時間を :OCP:CHAN <nrf>[S] ; MAX MIN</nrf>	ストのステップ実行 応答します。 nel:STEP:TIME { ステップ実行時間, 設定範囲: 0.05 ~1 最大ステップ実行時 最小ステップ実行	Command Command Specific Command Speci
説明	el:STEP:TIM 自動 OCP テ プ実行時間を :OCP:CHAN <nrf>[S] ;</nrf>	ストのステップ実行 応答します。 nel:STEP:TIME { ステップ実行時間, 設定範囲: 0.05 ~1 最大ステップ実行 最小ステップ実行 こここでである。	Command Command Command Specific Spec
説明 構文 パラメータ	el:STEP:TIM 自動 OCP テ プ実行時間を :OCP:CHAN <nrf>[S] MAX MIN :OCP:CHAN</nrf>	ストのステップ実行 応答します。 nel:STEP:TIME { ステップ実行時間, 設定範囲: 0.05 ~1 最大ステップ実行 最小ステップ実行 こ、ステップ実行	Command Command Command Specific Spec
説明 構文 パラメータ 構文例	el:STEP:TIM 自動 OCP テ プ実行時間を :OCP:CHAN <nrf>[S] MAX MIN :OCP:CHAN</nrf>	ストのステップ実行 応答します。 nel:STEP:TIME { ステップ実行時間, 設定範囲: 0.05 ~1 最大ステップ実行 最小ステップ実行 ほいステップ実行 はいるようでは 最小ステップ実行	Command Command Command Specific Report NRf>[S] MIN MAX 単位: 秒 600.00 時間に設定時間に設定 時間に設定

Channel Specific

:OCP:CHANnel:DELay

説明	自動 OCP テストの遅延時間を設定し、遅延時間を応 答します。			
構文	:OCP:CHA	:OCP:CHANnel:DELay { <nrf>[S] MIN MAX}</nrf>		
パラメータ	<nrf>[S]</nrf>	遅延時間, 単位: 秒		
		設定範囲: 0.005~160.000		
	MAX	最大遅延時間に設定		
	MIN	最小遅延時間に設定		
構文例	:OCP:CHA	N:DEL MAX 遅延時間を最大値に設定		
クエリ構文	:OCP:CHA	Nnel:DELay?		
応答パラメータ	<nr2></nr2>	設定遅延時間, 単位: 秒		
クエリ例	:OCP:CHA 5.0	N:DEL? 設定遅延時間は5秒		

:OCP:CHANnel:TRIGger	
.UUF.UHANNEL NIGUEL	

:OCP:CHANn	el:TRIGger	Command
説明		ストの電圧トリガーレベルを設定し、電 ぶルを応答します。
構文	:OCP:CHAN	nel:TRIGger { <nrf>[V] MIN MAX}</nrf>
パラメータ	<nrf>[V] MAX</nrf>	電圧トリガーレベル, 単位: V 最大レベルに設定
	MIN	最小レベルに設定
構文例	:OCP:CHAN:	TRIG MAX 電圧トリガーレベルを 最大に設定
クエリ構文	:OCP:CHANnel:TRIGger?	
応答パラメータ	<nr2> 設</nr2>	:定電圧トリガーレベル, 単位: V
クエリ例	:OCP:CHAN: 5.0	TRIG? 設定電圧トリガーレベルは 5V



:OCP:CHAN	nel:KEEP	Channel Specific Command		
説明	設定するまで	・ストの電源出力低下後、Last Current を での時間を設定し、その時間を応答しま ・プ時間: 0 – 160 秒		
構文	:OCP:CHAN	Inel:KEEP{ <nrf>[S] MIN MAX}</nrf>		
パラメータ	<nrf>[S]</nrf>	キープ時間, 単位: 秒 設定範囲: 0.000 ~ 160.000		
	MAX	最大レベルに設定		
	MIN	最小レベルに設定		
構文例	:OCP:CHAN	I:KEEP MAX キープ時間を最大に設定		
クエリ構文	:OCP:CHAN	:OCP:CHANnel:KEEP?		
応答パラメータ	<nr2></nr2>	设定キープ時間, 単位: 秒		
クエリ例	:OCP:CHAN 5.0	I:KEEP? 設定キープ時間は 5V		
		Channal Charifia		

:OCP:CHANnel:ACTive				nannel Specific ommand
説明	自動 OCP テストを実行するチャンネルを設定し、設定実行チャンネルを応答します。実行チャンネルの設定と応答パラメータは、ビットウエイトを使用します。			
構文	:OCP:CH	IANnel:ACTive{<	<nr1>0~2</nr1>	255}
構文例	<nr1> 1 2 4 8 :OCP:CH</nr1>	チャンネル番号 1 2 3 4 IAN:ACT 3 実行 設領	16 32 64 128 ラチャンネ	チャンネル番号 5 6 7 8 ルを1と3に
クエリ構文	:OCP:CHANnel:ACTive?			
応答パラメータ	<nr1> 1 2 4 8</nr1>	チャンネル番号 1 2 3 4	<nr1> 16 32 64 128</nr1>	チャンネル番号 5 6 7 8

クエリ例	:OCP:CHAN:ACT?	設定実行チャンネルは 4
	0	

:OCP:STATus?			C	uery	
説明	自動 OCP テストのステータスを問い合わせます。 自動 OCP テストの設定実行チャンネルを応答しま す。 設定実行チャンネルの応答パラメータは、ビットウエイ トを使用します。				
クエリ構文	:OCP:ST	ATus?{<	NR1>0	~255}	
応答パラメータ	<nr1> 1 2 4 8</nr1>	チャンネ 1 2 3 4	ル番号	<nr1> 16 32 64 128</nr1>	チャンネル番号 5 6 7 8
クエリ例 :OCP:SAVE	:OCP:ST	_	I動 OCI	C	設定実行チャン channel Specific command
説明	自動 OCP テストの各種パラメータを保存します。				
構文 :OCP:RUN	:OCP:SA	AVE		C	command
	白動 〇〇	D = 7 L 1	中にし		
説明 # ☆	自動 OCP テストの実行と停止を設定します。 :OCP:RUN { 0 OFF 1 ON }				
構文	0/OFF	<u> </u>	· · ·		
パラメータ	1/ON			テストの停 テストの実	
構文例	:OCP:RU	JN OFF	自動C	OCP テスト	∽の停止



:OCP:RESult?)	Query	
説明	自動 OCP テスト結果を 1-8 (PEL-2004A) / 1-4 (PEL2002A) の順に応答します。		
クエリ構文	:OCP:RESult?		
応答パラメータ	<aard></aard>	OCP 電圧値, OCP 電流値	
	CH1: OCP Voltage, Current, CH2: OCP Voltage, Current, CH3: OCP Voltage, Current, CH4: OCP Voltage, Current, CH5: OCP Voltage, Current, CH6: OCP Voltage, Current, CH7: OCP Voltage, Current, CH8: OCP Voltage, Current	チャンネルの テスト結果を応答 1-8: PEL-2004A 1-4: PEL-2002A	

プログラム機能コマンド

:PROGram:STATe	94
:PROGram:FILE	95
:PROGram:SEQuence	96
:PROGram:MEMory	96
:PROGram:SEQuence:MODE	
:PROGram:ONTime	97
:PROGram:OFFTime	98
:PROGram:PFTime	98
:PROGram:SEQuence:SHORt:TIME	99
:PROGram:SEQuence:SHORt:CHANnel	99
:PROGram:CHAin:STARt	100
:PROGram:CHAin	100
:PROGram:ACTive	101
:PROGram:SAVE	102
:PROGram:RUN	102

Program Number

:PROGram:STATe Specific 説明 プログラム機能の実行状態を設定し、実行状態を応答します。 ":RUN"コマンドを使用して、プログラムをアクティブにすることができます。また、":ABORt"コマンドを使用してプログラムを中止することができます。 構文 :PROGram :STATe{ON|OFF|PAUSE|CONTINUE|NEXT}



パラメータ	ON	プログラムを実行状態に設定します。		
	OFF	プログラムを実行停止状態に設定しま		
		す。		
	PAUSE	プログラムを実行状態を一時停止に設		
		定します。		
	NEXT	停止中のプログラム実行を次のシーケ		
		ンスに進めます。		
		このコマンドは、実行中のシーケンス		
		モードが Manual に設定され、実行中		
		のシーケンスの実行時間が終了してい		
		る場合にのみ使用できます。		
	CONTINUE	プログラム実行状態が一時停止		
		(PAUSE)の場合、このコマンドでプログ		
		ラム続行実行状態にします。		
構文例	:PROGram:S	STATe ON プログラムを実行状態に		
		設定		
クエリ構文	:PROGram			
		STOP ON,PAUSE ON, RUN OFF}		
応答パラメータ	ON, STOP	実行状態が停止中		
	ON, PAUSE	実行状態が一時停止中		
	ON, RUN	実行中		
	OFF	未実行		
クエリ例		STATe? プログラム状態は実行中		
	ON			

:PROGram:FI	LE		Program Number Specific
説明	プログラム機 ム番号を応 ^々	態能のプログラム番号 答します。	を設定し、プログラ
構文	:PROGram	:FILE <nr1></nr1>	
パラメータ	<nr1></nr1>	プログラム番号を設定	定, 範囲: 1~12
構文例	:PROG:FIL	E 5 プログラム番号	を 5 に設定
クエリ構文	:PROGram	:FILE?	
応答パラメータ	<nr1></nr1>	設定プログラム番号:	1-12
クエリ例	:PROG:FIL	E? 設定プログラム社	番号は 5

:PROGram:SEQuence		Program Number Specific
説明	選択プログラム番号のシーケンス ケンス番号を応答します。	番号を設定し、シー
構文	:PROGram:SEQuence <nr1></nr1>	
パラメータ	<nr1> シーケンス番号: 1~10</nr1>)
構文例	:PROG:SEQ 1 シーケンス番号	を 1 に設定
クエリ構文	:PROGram:SEQuence?	
応答パラメータ	<nr1> 設定シーケンス番号: *</nr1>	1~10
クエリ例	:PROG:SEQ? 設定シーケンス 1	番号は 1
:PROGram:M	EMory	Program Number Specific
説明	設定シーケンス番号に Memory ⁻ し、設定 Memory データ番号を応	
構文	:PROGram:MEMory <nr1></nr1>	
パラメータ	<nr1> Memory データ番号: 1</nr1>	I~120
構文例	:PROG:MEM 1 Memory データ	7番号を1に設定
クエリ構文	:PROGram:MEMory?	
応答パラメータ	<nr1> 設定 Memory データ</nr1>	番号: 1-120
クエリ例	:PROG:MEM? 設定 Memory 7	データ番号は 1
:PROGram:SI	EQuence:MODE	Program Number Specific
説明	設定シーケンス番号の動作モート ドを応答します。	を設定し、動作モー
構文	:PROGram:SEQuence :MODE{MANUAL AUTO SKIP}	
パラメータ	MANUAL設定シーケンス番号AUTO設定シーケンス番号	



	SKIP	設定シーケンス番号をスキップに設定	
<u> </u>	は、":PRO	Eードに設定されたシーケンス番号 G:STAT NET"コマンドを使用して次のシ 号を実行します。	
構文例	:PROG:SE	Q:MODEAUTO 設定シーケンス番号を 自動実行に設定	
Query Syntax	:PROGram:SEQuence:MODE?		
応答パラメータ	MANUAL	手動実行に設定されたシーケンス番号	
	AUTO	自動実行に設定されたシーケンス番号	
	SKIP	スキップに設定されたシーケンス番号	
クエリ例	:PROG:SE AUTO	Q:MODE? このシーケンス番号は 自動実行	

:PROGram:O	NTime		Program Number Specific
説明	設定シーケンス番号の実行時間(On-Time)を設定し、 On-Time を応答します。 設定範囲: 0.1 ~ 60.0 秒		
構文	:PROGram:0	ONTime <nrf>[S]</nrf>	
パラメータ	<nrf>[S]</nrf>	On-Time 設定, 単位	 ī: 秒
	0.1 - 60	0.1~60 秒	
	0.1 - 60s	0.1~60 秒	
構文例	:PROG:ONT	10S On-Timeを1	 10 秒に設定
クエリ構文	:PROGram:0	ONTime? <nr2></nr2>	
応答パラメータ	<nr2></nr2>	設定 On-Time, 単位	 z: 秒
	0.1 - 60	0.1~60 秒	
クエリ例	:PROG:ONT 10	? On-Time 設定は	:10 秒

:PROGram:OFFTime

説明	設定シーケンス番号の ON-Time 後に次シーケンス 番号を実行する時間(Off-Time)を設定し、Off-Time を 応答します。設定範囲: Off, 0.1 ~ 60.0 秒		
構文	:PROGram:	OFFTime <nrf>[S]</nrf>	
パラメータ	<nrf>[S]</nrf>	Off-Time 設定, 単位: 秒	
	0.0	0 秒設定は Off-Time 設定を Off	
	0.1 ~ 60	0.1~60 秒	
	0.1 ~ 60S	0.1~60 秒	
構文例	:PROG:OFF	T 10S Off-Timeを 10 秒に設定	
クエリ構文	:PROGram:	OFFTime? <nr2></nr2>	
応答パラメータ	<nr2> I uni</nr2>	t = 1 second 設定 Off-Time, 単位: 秒	
	0.0~60	0.0~60 秒	
クエリ例	:PROG:OFF	T? 設定 Off-Time は 10 秒	

				_		
•	PR	$()(\exists$	ram	ı٠P	⊢lı	me

Program Number Specific

		· ·	
説明	設定シーケンス番号の P/F Time (Pass/Fail 判定時間)を設定し、P/F Time を応答します。 設定範囲: Off, 0.1~(On-Time+Off-Time) - 0.1 秒		
構文	:PROGram:P	FTime <nrf>[S]</nrf>	
パラメータ	<nrf>[S]</nrf>	P/F Time, 単位: 秒	
	0.0	0 秒設定は P/F Time 設定を Off	
	0.1~119.9	0.1~119.9 秒	
	0.1~119.9S	0.1~119.9 秒	
構文例	:PROG:PFT 0.5 P/F-Time を 0.5 秒に設定		
クエリ構文	:PROGram:P	FTime? <nr2></nr2>	
応答パラメータ	<nr2> 1 unit = 1 second 設定 P/F Time, 単位: 秒</nr2>		
	0.0~119.9	0.0~199.9 秒	
クエリ例	:PROG:PFTir	me? 設定 P/F Time は 5 秒	



:PROGram:S	EQuence:	SHORt:TIMI		rogram Number pecific
説明	入力端子の ます。		定し、Sho	(負荷チャンネル ort-Time を応答し
構文	:PROGram	:PROGram:SEQuence:SHORt:TIME <nrf>[S]</nrf>		
パラメータ	<nrf>[S]</nrf>	Short-Time,	単位: 秒	
	0.0	0 秒設定は S	hort-Time	設定を Off
	0.1~60	0.1~60 秒		
	0.1~60S	0.1~60 秒		
構文例	:PROG:SE	Q:SHOR:TIME		nort-Time を 5 秒に設定
クエリ構文	:PROGram	:SEQuence:S	HORt:TIN	/IE? <nr2></nr2>
応答パラメータ	<nr2> 1 unit = 1 second 設定 Short-Time, 単位: 秒</nr2>			
	0.0~60		0.0~60	秒
クエリ例		Q:SHOR:TIME	0.0~60	秒 Short-Time は
クエリ例 :PROGram:S	:PROG:SE		0.0~60 E? 設定 5秒	Short-Time は
	:PROG:SE 5 EQuence: 設定シーケ 定 Short チャン エイトを使用	SHORt:CHA ンス番号の Sh ャンネルを応答 ィネルの設定と 引します。	0.0~60 三? 設定 5秒 ANnel S ort チャン・ します。 応答パラン	Short-Time は rogram Number pecific ネルを設定し、設
:PROGram:S	:PROG:SE 5 EQuence: 設定シーケ 定 Short チャン エイトを使用	SHORt:CHA ンス番号の Sh ャンネルを応答 vネルの設定と	0.0~60 三? 設定 5秒 ANnel S ort チャン・ します。 応答パラン	Short-Time は rogram Number pecific ネルを設定し、設
:PROGram:S 説明	:PROG:SE 5 EQuence: 設定シーケ 定 Short チ Short チャン エイトを使用 :PROGram	SHORt:CHA ンス番号の Sh ャンネルを応答 ィネルの設定と 引します。	0.0~60 記定 5秒 Nnel S ort チャン します。 応答パラン	Short-Time は rogram Number pecific ネルを設定し、設
:PROGram:S 説明 構文	:PROG:SE 5 EQuence: 設定シーケ 定 Short チャン エイトを使用 :PROGram <nr1> 月</nr1>	SHORt:CHA ンス番号の Sh ャンネルを応答 ッネルの設定と します。 i:SEQuence:S	0.0~60 三? 設定 5秒 Nnel S ort チャン します。 応答パラン HORt:CH <nr1></nr1>	Short-Time は rogram Number pecific ネルを設定し、設 ベータは、ビットウ ANnel <nr1> チャンネル番号 5</nr1>
:PROGram:S 説明 構文	:PROG:SE 5 EQuence: 設定シーケ 定 Short チャン エイトを使用 :PROGram <nr1> チ 1 1 2</nr1>	SHORt:CHA ンス番号の Sh ャンネルを応答 ッネルの設定と します。 I:SEQuence:S	0.0~60 三? 設定 5秒 Nnel S ort チャン・ します。 応答パラン HORt:CH <nr1> 16 32</nr1>	Short-Time は rogram Number pecific ネルを設定し、設 ベータは、ビットウ ANnel <nr1> チャンネル番号 5 6</nr1>
:PROGram:S 説明 構文	:PROG:SE 5 EQuence: 設定シーケ 定 Short チャン エイトを使用 :PROGram <nr1> 月</nr1>	SHORt:CHA ンス番号の Sh ャンネルを応答 ・ネルの設定と 引します。 n:SEQuence:S	0.0~60 三? 設定 5秒 Nnel S ort チャン します。 応答パラン HORt:CH <nr1></nr1>	Short-Time は rogram Number pecific ネルを設定し、設 ベータは、ビットウ ANnel <nr1> チャンネル番号 5</nr1>

構文例	:PROG:S		チャンネル	を3と4に設定
クエリ構文	:PROGram:SEQuence:SHORt:CHANnel? <nr1></nr1>			ANnel? <nr1></nr1>
応答パラメータ	<nr1></nr1>	チャンネル番号	<nr1></nr1>	チャンネル番号
	1	1	16	5
	2	2	32	6
	4	3	64	7
	8	4	128	8
クエリ例	:PROG:S	EQ:SHOR:CHA	N? 設定	Short チャンネ
	12		ルは	3 Ł 4

:PROGram:CHAin:STARt

Program Number Specific

説明	プログラム機能プログラムチェーンの開始プログラム 番号を設定し、開始プログラム番号を応答します。
構文	:PROGram:CHAin:STARt <nr1></nr1>
パラメータ	<nr1> 開始プログラム番号を設定, 範囲: 1~12</nr1>
構文例	:PROG:CHA:STAR 1 プログラムチェーン開始プロ グラム番号を1に設定
クエリ構文	:PROGram:CHAin:STARt? <nr1></nr1>
応答パラメータ	<nr1> 設定開始プログラム番号, 範囲: 1~12</nr1>
クエリ例	:PROG:CHA:STAR? プログラムチェーン設定開始 5 プログラム番号は 5

Program Number Specific

説明 選択プログラム番号のチェーンするプログラム番号を 設定し、チェーン先プログラム番号を応答します。

構文 :PROGram:CHAin <NR1>
パラメータ <NR1> チェーン先プログラム番号を設定 1-12 1-12 0 砂は Off 設定, Off はチェーン先無し



構文例	:PROG:CF	HA 6	プログラム番号 6 を チェーン先プログラム番号に設定
クエリ	:PROGram	n:CHA	.in? <nr1></nr1>
応答パラメータ	<nr1></nr1>	以た ノエーン ルンニノンニ 田・1	
	0	1-12 チェー	-ン先プログラム番号無し
クエリ例	:PROG:CF	IA?	チェーン先プログラム番号は 6

:PROGram:A0	:PROGram:ACTive				ogram Number pecific
説明	プログラム機能を実行するチャンネルを設定し、実行 設定チェンネルを応答します。 プログラム機能実行チャンネルの設定と応答パラメー タは、ビットウエイトを使用します。				
構文	:PROGra	m:AC	Tive <nr< td=""><td>1></td><td></td></nr<>	1>	
パラメータ	<nr1></nr1>	チャン	ネル番号	<nr1></nr1>	チャンネル番号
	1	1		16	5
	2	2		32	6
	4	3		64	7
	8	4		128	8
構文例	:PROG:A	CT 4	CH3 をプ	ログラム機	能実行に設定
クエリ構文	:PROGra	m:AC	Tive? <nf< td=""><td>₹1></td><td></td></nf<>	₹1>	
応答パラメータ	<nr1></nr1>	チャン	ネル番号	<nr1></nr1>	チャンネル番号
	1	1		16	5
	2	2		32	6
	4	3		64	7
	8	4		128	8
クエリ例	:PROG:A 12	CT?	CH3とC	H4 が ム機能実行	i設定

All Channel Command

:PROGram:SAVE

説明 設定されたプログラム機能の各パラメータとプログラ

ムチェーンを、内部メモリーに保存します。

構文 :PROGram:SAVE

構文例 :PROG:SAVE 内部メモリーにプログラム機能の

各パラメータを保存

:PROGram:RUN All Channel Command

説明	プログラム機能の実行と停止を行います。		
構文	:PROGram:RUN {OFF 0 ON 1}		
パラメータ	OFF/0	プログラム機能停止	
	ON/1	プログラム機能実行	
構文例	:PROG:RUN 1		



CR モードコマンド

:RESistance:STATic:RECall	103
:RESistance[:STATic]:L1/L2	104
:RESistance[:STATic]:RISE/FALL	105
:RESistance:STATic:LOW:AVALue/BVALue	105
:RESistance:STATic:LOW:RISE/FALL	106
:RESistance:STATic:HIGH:AVALue/BVALue	107
:RESistance:STATic:HIGH:RISE/FALL	108
:RESistance:DYNamic:L1/L2	108
:RESistance:DYNamic:RISE/FALL	109
:RESistance:DYNamic:T1/T2	110
:RESistance:DYNamic:LOW:L1/L2	111
:RESistance:DYNamic:LOW:RISE/FALL	111
:RESistance:DYNamic:LOW:T1/T2	112
:RESistance:DYNamic:HIGH:L1/L2	113
:RESistance:DYNamic HIGH:RISE/FALL	113
:RESistance:DYNamic:HIGH:T1/T2	114

:RESista	nce:STATic:RECall	Command
説明	CR Static モードで A/B Va にするかを設定し、アクティ ます。	

構文	:RESistance:STATic:RECall {A 0 B 1}		
パラメータ	A/0 A Value をアクティブに設定		
	B/1 B Value をアクティブに設定		
構文例	:RES:STAT:REC 1 B Value をアクティブに設定		
クエリ構文	·RFS·STATic·RFCall?		

Channel Specific

応答パラメータ	<nr1></nr1>	アクティブな A/B Value
	0	A Value
	1	B Value
クエリ例	:RES:STAT:	REC? A Value がアクティブ

:RESistance[:STATic]:L1/L2				Channel Specific Command	
説明	CR Static モードでの A/B Value を設定し、設定 A/B Value を応答します。L1 は A Value、L2 は B Value です。				
	A/B Value を設定する場合、このコマンドを使用して デバイスを CR モードに切り替えます。				
構文	:RESistance[:STATic]:L1/L2 <nrf+>[OHM]</nrf+>				
パラメータ	NRf+[OHM]	設定抵抗値, 単位: Ω A Value を 10Ωに設定 B Value*を 20Ωに設定, *シングルチャンネルモデル A Value を最小値に設定 A Value を最大値に設定			
	L1 10				
	L2 20				
	L1 MIN				
	L1 MAX				
構文例	:RES:L1 10 A Valueを 10Ωに設定				
クエリ構文	:RESistance[:STATic]:L1/L2? [MAX MIN]				
応答パラメータ	<nr2> [MAX MIN]</nr2>		A/B Value	 設定値, 単位: Ω	
	<nr2></nr2>	₹2>		を応答	
	MAX/MIN		最大値と最小値を応答		
クエリ例	:RES:L1? MA 300		alue の最大 L-2020A)	:値は 300Ω	



:RESistance[:	Channel Specific ALL Command				
説明	CR Static での Rise/Fall Slew Rate を設定し、 Rise/Fall Slew Rate 設定値を応答します。Rise/Fall Slew Rate は、選択されているレンジ(High/Low)範囲内で設定します。 A/B Value を設定する場合、このコマンドを使用してデバイスを CR モードに切り替えます。				
構文	:RESistance[:STATic]:RISE/FALL <nrf+>[A/uS]</nrf+>				
パラメータ	<nrf+>[A/uS]</nrf+>	設定 Slew Rate 単位: A/us			
	RISE/FALL 0.8A/uS	Rise/Fall Slew Rate を 0.8A/us に設定			
	RISE/FALL .8	Rise/Fall Slew Rate を 0.8A/us に設定			
	RISE/FALL MIN	設定 Rise/Fall Slew Rate を 最小に設定			
	RISE/FALL MAX	設定 Rise/Fall Slew Rate を 最大に設定			
構文例	:RES:RISE 0.1	Rise Slew Rate を 0.1A/us に設定			
クエリ構文	:RESistance:RISE/	FALL? [MIN MAX]			
応答パラメータ	<nr2> [MAX MIN]</nr2>	Slew rate 設定値, 単位: A/us			
	<nr2></nr2>	Slew Rate を応答			
	MAX/MIN	最大値と最小値を応答			
クエリ例	:RES:RISE? MAX 0.8000	設定 Rise Slew Rate は 0.8A/us			
Channel Specific :RESistance:STATic:LOW:AVALue/BVALue Command					
説明	CR Static モード Low レンジでの A/B Value を設定し、設定 A/B Value を応答します。				
構文	:RESistance:STATic :LOW:AVALue/BVALue <nrf+>[OHM]</nrf+>				
パラメータ	NRf+[OHM] A/B Value 設定. 単位: Ω				

	AVALue 10	10 A Valueを 10Ωに設定		
	BVALue 20	Value を 20Ωに設定		
	AVALue MIN	A Value 最小値に設定		
	AVALue MAX	A Value 最大値に設定		
構文例	:RES:STAT:LO	W:BVAL 10 Α Value を 10Ωに設定		
クエリ構文	:RESistance:S	TATic:LOW:AVALue/BVALue?		
応答パラメータ	<nr2> [MAX N</nr2>	/IIN] 設定 A/B Value. 単位: Ω		
	<nr2></nr2>	設定 A/B Value を応答		
クエリ例	:RES:STAT	A Value 最大値は 300 Ω		
	:LOW:AVAL? N 300	MAX (PEL-2020A)		

:RESistance:S	Channel Specific Command			
説明	CR Static モード Low レンジでの Rise/Fall Slew Rate を設定し、Rise/Fall Slew Rate 設定値を応答し ます。			
構文	:RESistance:STATic :LOW:RISE/FALL <nrf+>[A/uS]</nrf+>			
パラメータ	<nrf+>[A/uS]</nrf+>	Slew Rate を設定, 単位: A/u		
	RISE/FALL 0.8A/uS	Rise/Fall 0.8A/us (3	Slew Rate を :設定	
	RISE/FALL .8	Rise/Fall Slew Rate を 0.8A/us に設定		
	RISE/FALL MIN	Rise/Fall Slew Rate を 最小値に設定		
	RISE/FALL MAX	Rise/Fall 最大値に記	Slew Rate を 设定	
構文例	:RES:STAT:LOW:RIS		e Slew Rate を A/us に設定	
クエリ構文	:RESistance:STATic:	LOW:RISE	/FALL?[MIN MAX]	



応答パラメータ	<nr2> [MAX MIN]</nr2>	設定 Slew Rate, 単位: A/us
	<nr2></nr2>	Slew rate 設定値を応答
	MAX, MIN	最大値と最小値を応答
クエリ例	:RES:STAT:LOW	Rise Slew Rate の最大設定値
	:RISE? MAX	(‡ 0.8A/us
	0.8000	

Channel Specific :RESistance:STATic:HIGH:AVALue/BVALue Command				
説明	CR Static モード High レンジでの A/B Value を設定し、設定 A/B Value を応答します。			
構文	:RESistance:STATic :HIGH:AVALue/BVALue <nrf+>[OHM]</nrf+>			
パラメータ	NRf+[OHM]	A/B Value を設定, 単位: Ω		
	AVALue 10	A Value を 10Ω に設定		
	BVALue 20OHM	B Value を 20Ω に設定		
	AVALue MIN	A Value を最小値に設定		
	AVALue MAX	A Value を最大値に設定		
構文例	:RES:STAT:HIGH:	BVAL 10 B Valueを		
		10Ωに設定		
クエリ構文	:RESistance:STAT :HIGH:AVALue/BV	ic 'ALue? [MAX MIN]		
応答パラメータ	<nr2> [MAX MIN]</nr2>] A/B Value, 単位: Ω		
	<nr2></nr2>	A/B Value を応答		
	MAX, MIN	最大最小値を応答		
クエリ例	:RES:STAT:HIGH :BVAL? MAX 15000.0	B Value も最大値は 15kΩ (PEL-2020A)		

:RESistance:S	STATic:HIGH:RISE	E/FALL	Channel Specific Command
説明	CR Static モード High Rate を設定し、Rise/l ます。		
構文	:RESistance:STATic :HIGH:RISE/FALL <n< td=""><td>IRf+>[A/uS</td><td>]</td></n<>	IRf+>[A/uS]
パラメータ	<nrf+>[A/uS]</nrf+>	Slew Rate	e を設定, 単位: A/us
	RISE/FALL 0.8A/uS	Rise/Fall 3 0.8A/us (3	Slew Rate を :設定
	RISE/FALL 0.5	Rise/Fall 3 0.5A/us (3	Slew Rate を ニ設定
	RISE/FALL MIN	Rise/Fall : 最小値に記	Slew Rate を 設定
	RISE/FALL MAX	Rise/Fall st 最大値に記	Slew Rate を 设定
構文例	:RES:STAT:HIGH:RI		se Slew Rateを IA/us に設定
クエリ構文	:RESistance:STATic:	HIGH:RISE	E/FALL?[MIN MAX]
応答パラメータ	<nr2> [MAX MIN]</nr2>	設定 Slew	Rate, 単位: A/us
	<nr2></nr2>	設定 Slew	Rate を応答
	MAX/MIN	最大最小個	直を応答
クエリ例		Rise Slew F).8A/us	Rate の最小値は
:RESistance:	OYNamic:L1/L2		Channel Specific Command
説明	CR Dynamic モードの 設定値を応答します。 ているレンジ(High/Lo A/B Value を設定する デバイスを CR Dynar	Level1/2 記 w)範囲内で 場合、この:	设定値は、選択され 設定します。 コマンドを使用して
構文	:RESistance:DYNam	nic:L1/L2 <	NRf+>[OHM]



パラメータ	NRf+[OHM]	Level1/		単位: Ω
	L1 1	Level1	を1Ωに設っ	定
	L2 2	Level2	を 2Ω に設え	宦
	L2 20HM	Level2	を 2Ω に設え	宦
	L1/L2 MIN	Level1/	2を最小値	こ設定
	L1/L2 MAX	Level1/	2を最大値(こ設定
構文例	:RES:DYN:L	1 10 L	evel1を10	Ωに設定
クエリ構文	:RESistance:	DYNam	ic:L1/L2?[N	/IN MAX]
応答パラメータ	<nr2> [MAX</nr2>	(MIN)	設定 Level	1/2 値, 単位: Ω
	<nr2></nr2>		設定 Level	1/2 を応答
	MAX/MIN		Level1/2 of)最大最小値を応答
クエリ例	:RES:DYN:L2 2.0400	2? 設定	E Level2 値	は 2.04Ω
:RESistance:)YNamic:RI	SE/FA	LL	Channel Specific Command
説明	し、Rise/Fall S Rise/Fall Slev ジ(High/Low) A/B Value を記	Slew Ra w Rate(範囲内で 設定する	te 設定値を の設定は、遠 ご設定します 場合、このこ	選択されているレン ・。 コマンドを使用して
	デバイスを CR Dynamic モードに切り替えます。 :RESistance:DYNamic:RISE/FALL <nrf+>[A/uS]</nrf+>			
パラメータ	<nrf+>[A/uS</nrf+>		Slew Rate 単位: A/us	 : 設定値,
	RISE/FALL 0	.8A/uS	Rise/Fall S 0.8A/us (C	Slew Rate 値を 設定
	RISE/FALL 1		Rise/Fall S 1A/us に影	Slew Rate 値を t定
	RISE/FALL M	1IN	Rise/Fall S 最小値に記	Slew Rate 値を 9定
	RISE/FALL M	1AX	Rise/Fall S 最小値に記	Slew Rate 値を 设定
構文例	:RES:DYNA:	RISE 1.	1 Rise Slo 1.1A/us	ew Rate 値を に設定

クエリ構文	:RESistance:DYNamic:RISE/FALL? [MIN MAX]		
応答パラメータ	<nr2> [MAX </nr2>	MIN]	設定 Slew Rate 値, 単位: A/us
	<nr2></nr2>		設定 Slew Rate 値を応答
	MAX/MIN		Slew Rate の
		;	最大最小設定値を応答
クエリ例	:RES:DYN:FA	LL? MI	N Fall Slew Rate の
	0.0003		最小設定値は 0.0003A/us
			Channel Specific
:RESistance:	DYNamic:T1/	T2	Command
説明	CR Dynamic 1	Eードの) Timer 1/2 を設定し、設定
	Timer 1/2 値を	応答し	ます。
	A/B Value を設	定する	場合、このコマンドを使用して
	デバイスを CR	Dynar	nic モードに切り替えます。
構文	:RESistance:D)YNam	nic:T1/T2 <nrf+>[S ms]</nrf+>
パラメータ	<nrf+>[S]</nrf+>	Timer 1	/2 設定値, 単位: 秒
	T1/T2 0.1S	Timer 1	/2を 0.1 秒に設定
	T1/T2 1	Timer 1	/2を1秒に設定
	T1/T2 MIN	Timer 1	/2 を最小値に設定
	T1/T2 MAX	Timer 1	/2を最大値に設定
構文例	:RES:DYN:T1	.1S T	
クエリ構文	:RESistance:D	YNam	ic:T1/T2?[MIN MAX]
応答パラメータ	<nr2> [MAX </nr2>	MIN]	設定 Timer 1/2 値, 単位: 秒
	<nr2></nr2>		設定 Timer 1/2 値を応答
	MAX/MIN		Timer 1/2 Ø
			最大最小設定値を応答
クエリ例1	:RES:DYN:T1	?	設定 Timer 1 は 2.5 秒
	2.5	_	
クエリ例 2	:RES:DYN:T1	? MIN	Timer 1 の最小値は
	0.000025		0.000025 秒



:RESistance:DYNamic:LOW:L1/L2 Channel Specific Command				
説明	CR Dynamic モー し、Level 1/2 設定		ンジで、Level 1/2 を設定 します。	
構文	:RESistance:DYN	lamic:LO	W:L1/L2 <nrf+>[OHM]</nrf+>	
パラメータ	NRf+[OHM]	Level 1/2	2 設定値, 単位: Ω	
	L1 10	Level 1 a	∮10Ωに設定	
	L2 20OHM	Level 2 a	₹20Ωに設定	
	L1/L2 MIN	Level 1/2	2を最小値に設定	
	L1/L2 MAX	Level 1/2	2を最大値に設定	
構文例	:RES:DYN:LOW:	L1 10 Le	evel 1 を 10Ω に設定	
クエリ構文	:RESistance:DYN	lamic:LO	W:L1/L2?[MIN MAX]	
応答パラメータ	<nr2> [MAX MIN</nr2>	N] Leve	el 1/2 設定値, 単位: Ω	
	<nr2></nr2>	設定	抵抗値を応答	
	MAX/MIN	Leve	el 1/2 の	
		最大	最小設定値を応答	
クエリ例	:RES:DYN:LOW: 300	L2? MAX	Level 2 の最大設定値 は 300 Ω (PEL-2020A)	

:RESistance:	DYNamic:LOW:RIS	Channel Specific SE/FALL Command	
説明	CR Dynamic モード Low レンジでの Rise/Fall Slew Rate を設定し、Rise/Fall Slew Rate 設定値を応答し ます。		
構文	:RESistance:DYNamic :LOW:RISE/FALL <nrf+>[A/uS]</nrf+>		
パラメータ	<nrf+>[A/uS] RISE/FALL 0.8A/uS</nrf+>	Slew Rate 設定値, 単位: A Rise/Fall Slew Rate 値を 0.8A/us に設定	
	RISE/FALL .1	Rise/Fall Slew Rate 値を 0.1A/us に設定	

			_	
	RISE/FALL M	1IN	Rise/Fa 最小値	all Slew Rate 値を に設定
	RISE/FALL M	1AX	Rise/Fa 最大値	all Slew Rate 値を に設定
構文例	:RES:DYNA:l	LOW:R	ISE 0.1	Rise Slew Rate 値を 0.1A/us に設定
クエリ構文	:RESistance:l::LOW:RISE/F			X]
応答パラメータ	<nr2> [MAX</nr2>	[MIN]	Slew Ra	ate 設定値, 単位: A/us
	<nr2></nr2>		設定値を	を応答
	MAX/MIN		Slew Ra	ate の
			最大最小	小設定値を応答
クエリ例	:RES:DYN:L0 0.8000	OW:FAL	L? MIN	Fall Slew Rate の 最小設定値は 0.8A/us
·RFSistance·	DYNamic:LC)W·T1	/T2	Channel Specific Command
ii (EGiotarioo)	D 1110/11/10/12 0		/ 1 2	Command
説明		モードし	ow レン:	ジでの Timer 1/2 を設
	CR Dynamic 定し、Timer 1/	モード L /2 設定	.ow レン 値を応答	ジでの Timer 1/2 を設
説明	CR Dynamic 定し、Timer 1/ :RESistance:	モード L /2 設定f DYNam	ow レン: 値を応答 nic:LOW:	ジでの Timer 1/2 を設 します。 :T1/T2 <nrf+>[S ms]</nrf+>
説明	CR Dynamic 定し、Timer 1/ :RESistance:I	モード L /2 設定f DYNam Timer 1	.ow レン 値を応答 nic:LOW:	ジでの Timer 1/2 を設 します。 :T1/T2 <nrf+>[S ms] 直, 単位: 秒</nrf+>
説明	CR Dynamic 定し、Timer 1/ :RESistance:l <nrf+>[S] T1/T2 0.1S</nrf+>	モード L /2 設定 DYNam Timer 1	.ow レン: 値を応答 nic:LOW: I/2 設定(I/2 を 0.1	ジでの Timer 1/2 を設 します。 :T1/T2 <nrf+>[S ms] 直, 単位: 秒 I 秒に設定</nrf+>
説明	CR Dynamic 定し、Timer 1/ :RESistance:I <nrf+>[S] T1/T2 0.1S T1/T2 1</nrf+>	モード L /2 設定 DYNam Timer 1 Timer 1	.ow レン: 値を応答 nic:LOW: I/2 設定(I/2を 0.1	ジでの Timer 1/2 を設 します。 :T1/T2 <nrf+>[S ms] 直, 単位: 秒 I 秒に設定 少に設定</nrf+>
説明	CR Dynamic 定し、Timer 1/ :RESistance: <nrf+>[S] T1/T2 0.1S T1/T2 1 T1/T2 MIN</nrf+>	モード L /2 設定 DYNam Timer 1 Timer 1 Timer 1	.ow レン: 値を応答 hic:LOW: I/2 設定(I/2を 0.1 I/2を 1利	ジでの Timer 1/2 を設 します。 :T1/T2 <nrf+>[S ms] 直, 単位: 秒 I 秒に設定 少に設定 小値に設定</nrf+>
説明 構文 パラメータ	CR Dynamic 定し、Timer 1/ :RESistance:I <nrf+>[S] T1/T2 0.1S T1/T2 1 T1/T2 MIN T1/T2 MAX</nrf+>	モード L /2 設定 DYNam Timer 1 Timer 1 Timer 1 Timer 1	.ow レン 値を応答 nic:LOW 1/2 設定(1/2を 0.1 1/2を もれ 1/2を最れ	ジでの Timer 1/2 を設 します。 :T1/T2 <nrf+>[S ms] 直, 単位: 秒 I 秒に設定 少に設定 小値に設定 大値に設定</nrf+>
説明 構文 パラメータ 構文例	CR Dynamic 定し、Timer 1/ :RESistance: <nrf+>[S] T1/T2 0.1S T1/T2 1 T1/T2 MIN T1/T2 MAX :RES:DYNA:L</nrf+>	モード L /2 設定 DYNam Timer 1 Timer 1 Timer 1 Timer 1 LOW:T	.ow レン: 値を応答 I/2 設定(I/2 を 0.1 I/2 を 1 和 I/2 を最 / I/2 を最 /	ジでの Timer 1/2 を設します。 にT1/T2 <nrf+>[S ms] 直, 単位: 秒 がに設定 がに設定 が値に設定 大値に設定 に関定</nrf+>
説明 構文 パラメータ 構文例 クエリ構文	CR Dynamic 定し、Timer 1/ :RESistance:I <nrf+>[S] T1/T2 0.1S T1/T2 1 T1/T2 MIN T1/T2 MAX :RES:DYNA:L</nrf+>	モード L /2 設定 DYNam Timer 1 Timer 1 Timer 1 Timer 1 LOW:T	.ow レン: 値を応答 I/2 設定(I/2を 0.1 I/2を 1,7 I/2を最2 I/2を最2 I 10S T nic:T1/T2	ジでの Timer 1/2 を設します。 :T1/T2 <nrf+>[S ms] 直, 単位: 秒 I 秒に設定 少に設定 小値に設定 大値に設定 imer 1を10秒に設定 2? [MIN MAX]</nrf+>
説明 構文 パラメータ 構文例	CR Dynamic 定し、Timer 1/ :RESistance:I <nrf+>[S] T1/T2 0.1S T1/T2 1 T1/T2 MIN T1/T2 MAX :RES:DYNA:L :RESistance:I</nrf+>	モード L /2 設定 DYNam Timer 1 Timer 1 Timer 1 Timer 1 LOW:T	.ow レン: 値を応答 I/2 設定(I/2を 0.1 I/2を 1 和 I/2を最か I/2を最か I 10S T nic:T1/T2	ジでの Timer 1/2 を設します。 にT1/T2 <nrf+>[S ms] 直, 単位: 秒 がに設定 がに設定 が値に設定 が値に設定 で値に設定 でです 1を 10 秒に設定 でです 1を 10 秒に設定 でです 1を 10 秒に設定 でです 1を 10 秒に設定 でです 1を 10 秒に設定</nrf+>
説明 構文 パラメータ 構文例 クエリ構文	CR Dynamic 定し、Timer 1/ :RESistance:I <nrf+>[S] T1/T2 0.1S T1/T2 1 T1/T2 MIN T1/T2 MAX :RES:DYNA:L</nrf+>	モード L /2 設定 DYNam Timer 1 Timer 1 Timer 1 Timer 1 LOW:T1 DYNam	ow レン: 値を応答 ilc:LOW: I/2 設定(I/2を 1.4 I/2を最か I/2を最か I 10S T ilc:T1/T2 Timer 1/ 設定値を	ジでの Timer 1/2 を設します。 にT1/T2 <nrf+>[S ms] 直, 単位: 秒 がに設定 がに設定 が値に設定 が値に設定 で値に設定 でです 1を 10 秒に設定 でです 1を 10 秒に設定 でです 1を 10 秒に設定 でです 1を 10 秒に設定 でです 1を 10 秒に設定</nrf+>



クエリ例 2	:CURR:DYN:LOW:T1? MIN 0.000025	Timer 1 の最小値は 0.000025 秒(25us)
:RESistance:	DYNamic:HIGH:L1/L2	Channel Specific Command
説明	CR Dynamic モード High レン 定し、Level 1/2 設定値を応答	
構文	:RESistance:DYNamic:HIGH	H:L1/L2 <nrf+>[OHM]</nrf+>
パラメータ	NRf+[OHM] Level 1/2 設定 L1 10 Level 1を 10 S L2 20OHM Level 2を 20 S L1/L2 MIN Level 1/2 を最 L1/L2 MAX Level 1/2 を最	値,単位:Ω 2に設定 2に設定 7に設定 小値に設定
構文例	:RES:DYN:HIGH:L1 10 Lev	/el 1 を 10Ω に設定
クエリ構文	:RESistance:DYNamic:HIGH	H:L1/L2? [MIN MAX]
応答パラメータ	SPEED NOT SEED NOT S	
クエリ例	:RES:DYN:HIGH:L2? MAX 15000.0	Level 2 の最大設定値 は 15kΩ (PEL-2020A)
:RESistance:[OYNamic HIGH:RISE/FA	Channel Specific LL Command
説明	CR Dynamic モード High レン Slew Rate を設定し、RISE/F/	

:RESistance:	YNamic HIGH:RIS	Channel Specific SE/FALL Command		
説明	CR Dynamic モード High レンジでの RISE/FALL Slew Rate を設定し、RISE/FALL Slew Rate 設定値 を応答します。			
構文	:RESistance:DYNami	C		
	:HIGH:RISE/FALL <n< td=""><td>Rf+>[A/uS]</td></n<>	Rf+>[A/uS]		
パラメータ	<nrf+>[A/uS]</nrf+>	Slew Rate 設定値, 単位: A		
	RISE/FALL 0.8A/uS	Rise/Fall Slew Rate 値を		
		0.8A/us に設定		
	RISE/FALL 1	Rise/Fall Slew Rate 値を		
		1A/us に設定		
	RISE/FALL MIN	Rise/Fall Slew Rate 値を		
		最小値に設定		

	RISE/FALL MAX	Rise/Fall Slew Rate 値を 最大値に設定		
構文例	:RES:DYN:HIGH:R	ISE 1.1 Rise Slew Rate 値を		
		1.1A/us に設定		
クエリ構文	:RESistance:DYNar	mic:HIGH:FALL? [MIN MAX]		
応答パラメータ	<nr2> [MAX MIN]</nr2>	Slew Rate 設定値, 単位: A/us		
	<nr2></nr2>	設定値を応答		
	MAX/MIN	Slew Rate Ø		
		最大最小設定値を応答		
クエリ例	:RES:DYN:HIGH	Fall Slew Rate の		
	:FALL? MAX 0.8000	最大設定値は 0.8A/us		

:RESistance:DYNamic:HIGH:T1/T2

説明	CR Dynamic - 定し、Timer 1/2		•	ンジでの Timer 1/2 を設 答します。
構文	:RESistance:DYNamic:HIGH:T1/T2 <nrf+>[S ms]</nrf+>			
パラメータ	<nrf+>[S]</nrf+>	Timer 1	1/2 設:	定値, 単位: 秒
	T1/T2 0.1S	Timer '	1/2 を	0.1 秒に設定
	T1/T2 1	Timer 1	1/2を	1 秒に設定
	T1/T2 MIN	Timer '	1/2 を	最小値に設定
	T1/T2 MAX	Timer '	1/2 を	最大値に設定
構文例	:RES:DYNA	Time	er 1を	10 秒に設定
	:HIGH:T1 10S	3		
クエリ構文	:RESistance:	OYNami	ic:HIG	H:T1/T2? [MIN MAX]
応答パラメータ	<nr2> [MAX </nr2>	MIN]	Timer	1/2 設定値, 単位: 秒
	<nr2></nr2>		設定値	直を応答
	MAX/MIN		Timer	1/2 の
			最大最	長小設定値を応答
クエリ例 1	:RES:DYN:HI0 2.5	GH:T1?)	設定 Timer 1 は 2.5 秒
クエリ例 2)W:T1?	MIN	Timer 1 の最小設定値
	0.000025			は 0.000025 秒(25us)



実行コマンド

:RUN		All Channel Command
説明	全ての負荷モジュ	ールをオンにします。
構文	:RUN	
構文例	:RUN	全ての負荷モジュールをオン

負荷モジュール表示コマンド

:SHOW[:DISPlay] dual channel	116
:SHOW[:DISPlay] single channel	117

:SHOW[:DIS	Play] d	ual channe	·l	Channel Specific Command
説明		2 チャンネルモデルで、特定チャネル負荷モジュール の表示内容を設定します。		
構文		:SHOW:DISPlay {LVI LVW LIW RVI RVW RIW LRV LRI LRW LRS L IRV}		
パラメータ	LVI	左負荷チャン	/ネルの測定制	電圧と電流値
	LVW	左負荷チャン	/ネルの測定	電圧と電力値
	LIW	左負荷チャン	/ネルの測定制	電流と電力値
	RVI	右負荷チャン	/ネルの測定制	電圧と電流値
	RVW	右負荷チャン	/ネルの測定間	電圧と電力値
	RIW	右負荷チャン	/ネルの測定間	電流と電力値
	LRV	左と右負荷き	Fャンネルの測	剛定電圧値
	LRI	左と右負荷を	Fャンネルの測	剛定電流値
	LRW	左と右負荷を	Fャンネルの測	剛定電力値
	LRS	左と右負荷を	Fャンネルの L	_OAD オン時間
	LIRV	左負荷チャン	/ネルの測定	電流値と
		右負荷チャン	/ネルの測定	電圧値
	LVRI		ノネルの測定で ノネルの測定で	:.
構文例	:SHO\	W:DISP LVI		-ル表示を左負荷チ 側定電圧と電流値に



:SHOW[:DISF	Channel Specific Command			
説明	シングルチャンネルモデルで、特定チャネル負荷モジ ュールの表示内容を設定します。			
構文	:SHOW:DISPlay {VI VW IW S}			
パラメータ	VI	測定電圧と電流値		
	VW	V 測定電圧と電力値		
	IW	W Current/power 測定電流と電力値		
	S	LOADオン	, 時間	
構文例	:SHOW	:DISP VI	負荷モジュー 圧と電流値に	── ル表示を、測定電 :設定

Go/NoGo コマンド

:SPECification:TEST	118
:SPECification:DELay	119
:SPECification:UNIT	119
:SPECification:VOLTage:H	120
:SPECification:VOLTage:L	120
:SPECification:VOLTage:C	120
:SPECification:CURRent:H	121
:SPECification:CURRent:L	121
:SPECification:CURRent:C	122
:SPECification[:PASS]?	122
:SPECification[:PASS]:CHANnel?	123
:SPECification[:PASS]:ALLCHANnel?	123
:SPECification[:PASS]:VOLTage?	123
:SPECification[:PASS]:CURRent?	124

:SPECification:TEST

説明	特定チャンネルの Go/NoGo 動作を ON/OFF 設定 し、設定 ON/OFF 状態を応答します。		
 構文		ation:TEST {OFF 0 ON 1}	
11 人	.OI LOINCE		
パラメータ	OFF/0	Go/NoGo 動作を OFF 設定	
	ON/1	Go/NoGo 動作を ON 設定	
構文例	:SPEC:TE	ST OFF Go/NoGo 動作を OFF 設定	
クエリ構文	:SPECification:TEST?		
応答パラメータ	<nr1></nr1>	Go/NoGo 動作の設定 ON/OFF 状態	
	0	OFF	
	1	ON	
クエリ例	:SPEC:TE	ST? Go/NoGo 動作は ON 設定	



:SPECification	n:DELay		Channel Specific Command
説明		で、チャンネル 、遅延時間をJ	レ LOAD オン動作の遅延時 芯答します。
構文	:SPECifica	tion:DELay <	:NR2>[S]
パラメータ	<nr2>[S]</nr2>	遅延時間, 単	单位: 秒
		設定範囲: 0	.0~10.0 秒
	5	遅延時間を	5 秒に設定
構文例	:SPECifica	tion:DEL 5	遅延時間を5秒に設定
クエリ構文	:SPECifica	tion:DELay?	
応答パラメータ	<nr2>[S]</nr2>	設定遅延時	間を応答, 単位: 秒
	1	設定遅延時	間 1 秒
クエリ例	:SPECifica 0.5	tion:DEL?	設定遅延時間は 0.5 秒

:SPECification	n:UNIT				Channel Specific Command
説明	Go/NoGo 動作しきい値の Entry Mode を Percent/ Value に設定し、設定 Entry Mode を応答します。				
構文	:SPECifica	tion:	UNIT {PEF	RCENT	Γ 0 VALUE 1}
パラメータ	PERCENT/0		Entry Mode を Percent に設定		Percent に設定
	VALUE/1		Entry Mo	deをV	′alue に設定
構文例	:SPEC:UNIT PERCENT Entry Mode を		Mode を		
				Perce	ent に設定
クエリ構文	:SPECification:UNIT?				
応答パラメータ	<nr1></nr1>	Entr	y Mode を	·応答	
	0	Per	cent		
	1	Valu	ıe		
クエリ例	:SPEC:UN 0	IT?	設定 Entr	y Mode	e は percent.

Channel Specific
Command

:SPECification:VOLTage:H

説明		ノネルが CC および CR モードの
	時、High のしきい値	重を電圧で設定し応答します。
構文	:SPECification:VO	LTage:H <nrf+>[V]</nrf+>
パラメータ	<nrf+>[V]</nrf+>	High しきい値 単位: V
	10	High しきい値を 10V に設定
構文例	:SPEC:VOLT:H 2V	′High しきい値を 2V に設定
クエリ構文	:SPECification:VO	LTage:H?
応答パラメータ	<nr2> 設</nr2>	定しきい値を応答, 単位: V
クエリ例	:SPEC:VOLT:H?	設定 Low しきい値は 2V

:SPECification:VOLTage:L

Channel Specific Command

説明	選択中の負荷チャンネルが CC および CR モードの		
	時、Low のしきい値を電圧で設定し応答します。		
構文	:SPECification:VOLTage:L <nrf+>[V]</nrf+>		
パラメータ	<nrf+>[V] Low しきい値 単位: V</nrf+>		
	1V Low しきい値を 1V に設定		
構文例	:SPEC:VOLT:L 2V Low しきい値を 2V に設定		
クエリ構文	:SPECification:VOLTage:L?		
応答パラメータ	<nr2> 設定しきい値を応答, 単位: V</nr2>		
クエリ例	:SPEC:VOLT:L? 設定 Low しきい値は 2V 2.000		

:SPECification:VOLTage:C

説明		選択中の負荷チャンネルが CC および CR モードの時、Center のしきい値を電圧で設定し応答します。	
構文	• • •	:SPECification:VOLTage:C <nrf+>[V]</nrf+>	
パラメータ	<nrf+>[V]</nrf+>	Center しきい値 単位: V	
	5.5	Center しきい値を 5.5V に設定	



構文例	:SPEC:VOLT:C 2V	Center しきい値を 2V に設定
クエリ構文	:SPECification:VO	LTage:C?
応答パラメータ	<nr2> 設</nr2>	定しきい値を応答, 単位: V
クエリ例	:SPEC:VOLT:C? 2.000	設定 Center しきい値は 2V

:SPECification	Channel Specific Command		
説明	選択中の負荷チャン 時、High のしきい値	-	
構文	:SPECification:CUF	Rent:H <nf< td=""><td>Rf+>[A]</td></nf<>	Rf+>[A]
パラメータ	<nrf+>[A]</nrf+>	High しきい(直 単位: A
	5	High しきい(直を 5A に設定
構文例	:SPEC:CURR:H 1A	High しきし	↑値を 1A に設定
クエリ構文	:SPECification:CUF	Rent:H?	
応答パラメータ	<nr2> 設5</nr2>	定しきい値を原	芯答, 単位: A
クエリ例	:SPEC:CURR:H? 5.120	設定 High し	きい値は 5.12A

:SPECification	Channel Specific Command		
説明	選択中の負荷チャ 時、Low のしきい		るよび CP モードの し、応答します。
構文	:SPECification:C	URRent:L <nr< td=""><td>(f+>[A]</td></nr<>	(f+>[A]
パラメータ	<nrf+>[A]</nrf+>	Low しきい値	直 単位: A
	1A	Low しきい値	直を 1A に設定
構文例	:SPEC:CURR:L	1A Low しきい	ヽ値を 1A に設定
クエリ構文	:SPECification:C	URRent:L?	
応答パラメータ	<nr2></nr2>	設定しきい値を原	で答, 単位: A
クエリ例	:SPEC:CURR:L?	? 設定 Low し	きい値は 5.12A

Channel Specific
Command

:SPECification:CURRent:C

説明	選択中の負荷チャンネルが CV および CP モードの			
	時、Centerのしきい値を電流で設定し応答します。			
構文	:SPECification:CUF	RRent:C <nrf+>[A]</nrf+>		
パラメータ	<nrf+>[A]</nrf+>	Center しきい値 単位: A		
	3A	Center しきい値を 3A に設定		
構文例	:SPEC:CURR:C 1A	A Center しきい値を 1A に設定		
クエリ構文	:SPECification:CUF	RRent:C?		
応答パラメータ	<nr2> 設5</nr2>	定しきい値を応答, 単位: A		
クエリ例	:SPEC:CURR:C? 5.120	設定 Center しきい値は 5.12A		

:SPECification[:PASS]?

説明	選択中の負荷ラ します。	Fャネルの Go/NoGo 動作状態を応答
クエリ構文	:SPECification	[:PASS]?
応答パラメータ	<nr1> Go/ 0 Fail 1 Pas</nr1>	NoGo 動作状態 s
クエリ例 1	:SPEC:PASS?	Go/NoGo 動作状態は Fail
クエリ例 2	:SPEC?	Go/NoGo 動作状態は Pass



:SPECification	n[:PASS]:C	CHANnel?		Channel Specific Command
説明	選択中の負荷チャネルの Go/NoGo 動作状態を応答 します。			Go 動作状態を応答
クエリ構文	:SPECificat	ion[:PASS]:	CHANne	1?
応答パラメータ	<nr1> 0 1</nr1>	Go/NoGo	か作状態で	上応答
クエリ例	:SPEC:PAS	S:CHAN?	現在の	 チャンネルの
	0		Go/No0	Go 動作状態は、Fail
:SPECification	n[:PASS]:A	LLCHAN	nel?	Channel Specific Command
説明	<u>-</u> 全チャネルの			 『を応答します。
説明 クエリ構文	:SPECificat	ກ Go/NoGo ion[:PASS]	動作状態	集を応答します。 ge CURRent}?
	:SPECificat :{CHANnel	ກ Go/NoGo ion[:PASS]	動作状態 : VOLTa	ge CURRent}?
クエリ構文	:SPECificat :{CHANnel	D Go/NoGo ion[:PASS] ALLChanne Go/NoGo 重 Fail Pass SS:ALLC?	動作状態 d VOLTag b作状態を 全チャン	ge CURRent}? を応答 ・ネル(8 チャンネル の Go/NoGo 動作
クエリ構文 応答パラメータ	:SPECificat :{CHANnel <nr1> 0 1 :SPEC:PAS 0,0,0,0,0,0,0</nr1>	の Go/NoGo ion[:PASS] ALLChanne Go/NoGo 重 Fail Pass SS:ALLC? 0,0	動作状態 BIVOLTag か作状態を 全チャン の状態は、	ge CURRent}? を応答 ・ネル(8 チャンネル の Go/NoGo 動作

説明	電圧の Go/NoGo 動作状態を応答します。			
<u> </u>	負荷チャンネルが CC, CR モードの場合			
クエリ構文	:SPECification[:PASS]:VOLTage?			
応答パラメータ	<nr1></nr1>	Go/NoGo 動作状態を応答		
	0	Fail		
	1	Pass		
クエリ例	:SPEC:PA	SS:VOLT?	テストが Go/NoGo 電圧制	
	0		限を超えました。	

: SPEC if ication [: PASS]: CURRent?

説明	電流の Go	電流の Go/NoGo 動作状態を応答します。			
<u> </u>	負荷チャンネルが CV, CP モードの場合				
クエリ構文	:SPECifica	:SPECification[:PASS]:CURRent?			
応答パラメータ	<nr1></nr1>	Go/NoGo 動作状態を応答			
	0	Fail			
	1	Pass			
クエリ例	:SPEC:PA	SS:CURR? テストが Go/NoGo 電流制			
	0	限を超えました。			



ステータスコマンド

:STATus:CHANnel:CONDition?	125
:STATus:CHANnel:ENABle	126
:STATus:CHANnel:EVENt?	126
: STATus: CHANnel: NTRansition/PTRansition	127
:STATus:CSUMmary:ENABle	128
:STATus:CSUMmary:EVENt?	129
:STATus:QUEStionable:CONDition?	129
:STATus:QUEStionable:ENABle	130
:STATus:QUEStionable[:EVENt]?	130
: STATus: QUEStionable: NTR ansition/PTR ansition is a substitution of the property of the p	on . 131
:STATus:PREset	132

:STATus:CHANnel:CONDition? Channel Specific Command					•
説明	Channel Status Condition Register のステータス状態を応答します。 ステータス状態はビットウエイトで応答されます。詳し くは 171 ページをご覧ください。				
クエリ構文	:STATus:CH	ANnel:CO	NDition?		
応答パラメータ	<nr1></nr1>	Condition	<nr1></nr1>	•	Condition
	1	OC(OCP)	16		OT(OTP)
	2	OV(OVP)	32		G/N (Go/NoGO)
	4	OP(OPP)	64		UVP
	8	RV(RVA)	128~6	5535	未使用
クエリ例	:STAT:CHAN:COND?		O? Channel Status Condition Register 状態は、OCとC です。		

:STATus:CHANnel:ENABle

説明	Channel Status Enable Register で有効にする Event を設定し、設定 Event を応答します。 Event の 設定や応答は、ビットウエイトを使用します。 詳しくは 171 ページをご覧ください。					
構文	:STATus:CH	ANnel:ENA	3le <nr1></nr1>			
パラメータ	<nr1></nr1>	Event	<nr1></nr1>	Event		
	1	OC(OCP)	16	OT(OTP)		
	2	OV(OVP)	32	G/N (Go/NoGO)		
	4	OP(OPP)				
	8	RV(RVA)	128~65535	未使用		
構文例	:STAT:CHAN:ENAB 12 Event OPとRVを 有効に設定					
クエリ構文	:STATus:CH	ANnel:ENA	Ble?			
応答パラメータ	<nr1></nr1>	Event	<nr1></nr1>	Event		
	1	OC(OCP)	16	OT(OTP)		
	2	OV(OVP)	32	G/N (Go/NoGO)		
	4	OP(OPP)	64	UVP		
	8	RV(RVA)	128~65535	未使用		
クエリ例	:STAT:CHAN:ENAB? 有効なイベントは OP 4					

·STATus·CHANnel·FVFNt?				
	·QT/	∩د،∩µ۸	NInal·E	ハードラ

説明	特定のチャンネルの Channel Status Event register のステータスを応答します。ステータス Event の応答 は、ビットウエイトを使用します。
	Channel Status Event register は、読み取り時にク リアされます。
クエリ構文	:STATus:CHANnel:EVENt?



応答パラメータ	<nr1></nr1>	Event	<nr1></nr1>	Event
	1	OC(OCP)	16	OT(OTP)
	2	OV(OVP)	32	G/N (Go/NoGO)
	4	OP(OPP)	64	UVP
	8	RV(RVA)	128~65535	未使用
クエリ例	:STAT:CHAN	N:EVEN? C	OC (過電流) イ	ベントが発生

Channel Specific

:STATus:CHAN	Nnel:NTRans	sition/PTRa		nei Specilic nand
説明	Channel Status Condition register の NTR(負遷移 1→0)/PTR(正遷移 0→1)を設定し、設定遷移を応答 します。 遷移設定と応答は、ビットウエイトを使用します。詳し くは 171 ページをご覧ください。			
構文	:STATus:CH :NTRansition		on <nr1></nr1>	
パラメータ	<nr1></nr1>	Condition	<nr1></nr1>	Condition
	_ 1	OC(OCP)	16	OT(OTP)
	2	OV(OVP)	32	G/N (Go/NoGO)
	_4	OP(OPP)	64	UVP
	8	RV(RVA)	128~65535	未使用
構文例 1	:STAT:CHAN	I:NTR 12	OPとRVを NTR(負遷移)I	こ設定
構文例 2	:STAT:CHAN	I:PTR 1	OCをPTR(正	遷移)に設定
クエリ構文	:STATus:CH :NTRansition		on?	
応答パラメータ	<nr1></nr1>	Event	<nr1></nr1>	Event
	1	OC(OCP)	16	OT(OTP)
	2	OV(OVP)	32	G/N (Go/NoGO)
	4	OP(OPP)	64	UVP
	8	RV(RVA)	128~65535	未使用

クエリ例 1	:STAT:CHAI 4	N:NTR?	OP が NTR 設	定 定
クエリ例 2	:STAT:CHAI 24	N:PTR?	RVとOTがP	TR 設定
:STATus:CSI	JMmary:EN	IABle		annel Specific mmand
説明	Byte Regist Bit チャンネル CSUM Bit 討	er の CSU ルを応答し 设定と応答	egister のチャネ JM Bit に設定し ます。 は、ビットウエイ ジをご覧ください	、設定 CSUM トを使用しま
構文	:STATus:CS	SUMmary:	ENABle <nr1< td=""><td>></td></nr1<>	>
パラメータ	<nr1></nr1>	Event	<nr1></nr1>	Event
	1	CH1	16	CH5
	2	CH2	32	CH6
	4	CH3	64	CH7
	8	CH4	128	CH8
構文例	:STAT:CSUI		1とCH2をSta	-
	:STATus:CS		gister の CSUM	I DIL I~改化
クエリ構文				E
応答パラメータ	<nr1></nr1>	Event	<nr1></nr1>	Event
	1	CH1	16	CH5
	2	CH2	32	CH6
	4	CH3	64	CH7
	8	CH4	128	CH8
クエリ例	:STAT:CSUI	M:ENAB?		•
	4		Register の	CSUM Bit



:STATus:CSL		nel Specific mand			
説明	Channel Summary Event register のステータスを応答します。ステータスの応答は、ビットウエイトを使用します。				
	Channel Summary Event register は、読み取り時に クリアされます。				
クエリ構文	:STATus:CS	SUMmary:EVI	ENt?		
応答パラメータ	<nr1></nr1>	Event	<nr1></nr1>	Event	
	1	CH1	16	CH5	
	2	CH2	32	CH6	
	4	CH3	64	CH7	
	8	CH4	128	CH8	
クエリ例	:STAT:CSUM:EVEN? CH3 でイベントが発生				
	4				
				nel Specific	
:STATus:QUE	:Stionable:	CONDition	? Com	mand	
	特定チャネル	しの Question	able Status C	Condition	
説明			able Status C 答します。	Condition	
	register のス	テータスを応	答します。		
	register のス ステータスの	テータスを応	答します。 トウエイトを使		
	register のス ステータスの しくは 173 ペ	テータスを応 応答は、ビッ	答します。 トウエイトを使ん ださい。		
説明 クエリ構文	register のス ステータスの しくは 173 ペ	、テータスを応)応答は、ビット ニージをご覧くか	答します。 トウエイトを使ん ださい。		
説明	register のス ステータスの しくは 173 ペ :STATus:QL	、テータスを応 応答は、ビット ージをご覧くが JEStionable:C Condition	答します。 トウエイトを使っ ださい。 CONDition? <nr1></nr1>	用します。詳 Condition	
説明 クエリ構文	register のス ステータスの しくは 173 ペ :STATus:QU	、テータスを応 の応答は、ビット ページをご覧くが JEStionable:C Condition OC(OCP)	答します。 トウエイトを使んださい。 CONDition?	用します。詳 	
説明 クエリ構文	register のス ステータスの しくは 173 ペ :STATus:QU <nr1></nr1>	、テータスを応 応答は、ビット ージをご覧くが JEStionable:C Condition	答します。 トウエイトを使 ださい。 CONDition? <nr1> 16</nr1>	用します。詳 Condition OT(OTP)	
説明 クエリ構文	register のス ステータスの しくは 173 ペ :STATus:QU <nr1></nr1>	、テータスを応 の応答は、ビット ページをご覧くが JEStionable:C Condition OC(OCP)	答します。 トウエイトを使 ださい。 CONDition? <nr1> 16</nr1>	用します。詳 Condition OT(OTP) G/N	
説明 クエリ構文	register のス ステータスの しくは 173 ペ :STATus:QU <nr1> 1</nr1>	ステータスを応いた答は、ビッドページをご覧くが JEStionable: C Condition OC(OCP) OV(OVP)	答します。 トウエイトを使 ださい。 CONDition? <nr1> 16 32</nr1>	用します。詳 Condition OT(OTP) G/N (Go/NoGO) UVP	
説明 クエリ構文	register のス ステータスの しくは 173 ペ :STATus:QU <nr1> 1 2</nr1>	ステータスを応 が答は、ビッド ページをご覧くが JEStionable: C Condition OC(OCP) OV(OVP) OP(OPP) RV(RVA)	答します。 トウエイトを使ださい。 CONDition? <nr1> 16 32</nr1>	用します。詳 Condition OT(OTP) G/N (Go/NoGO) UVP 未使用	

Channel Specific Command

:STATus:QUEStionable:ENABle

説明	Questionable Status Enable register で有効にする イベントを設定し、有効設定イベントを応答します。イ ベントの設定と応答は、ビットウエイトを使用します。 詳しくは 173 ページをご覧ください。				
構文	:STATus:QU	IEStionable:l	ENABle <nr1< td=""><td> ></td></nr1<>	>	
パラメータ	<nr1></nr1>	Event	<nr1></nr1>	Event	
	1	OC(OCP)	16	OT(OTP)	
	2	OV(OVP)	32	G/N (Go/NoGO)	
	4	OP(OPP)	64	UVP	
	8	RV(RVA)	128~65535	未使用	
構文例	:STAT:QUES	S:ENAB 12	OP と RV を 有効イベントI	 :設定	
クエリ構文	:STATus:QU	:STATus:QUEStionable:ENABle?			
応答パラメータ	<nr1></nr1>	Event	<nr1></nr1>	Event	
	1	OC(OCP)	16	OT(OTP)	
	2	OV(OVP)	32	G/N (Go/NoGO)	
	4	OP(OPP)	64	UVP	
	8	RV(RVA)	128~65535	未使用	
クエリ例	:STAT:QUES	S:ENAB? 함		トは OP	

:STATus:QUEStionable	[:EVENt]?

説明	Questionable Status Event register のステータスを 応答します。ステータスの応答は、ビットウエイトを使 用します。Questionable Status Event register は、 読み取り時にクリアされます。
クエリ構文	:STATus:QUEStionable[:EVENt]? <nr1></nr1>



応答パラメータ	<nr1></nr1>	Event	<nr1></nr1>	Event		
	1	OC(OCP)	16	OT(OTP)		
	2	OV(OVP)	32	G/N		
				(Go/NoGO)		
	4	OP(OPP)	64	UVP		
	8	RV(RVA)	128~65535	未使用		
クエリ例	:STAT:QUES	S:EVEN? C)C (過電流)イ·	ベント発生		
:STATus:QUEStio	nable:NTRans	ition/PTRansit	_	nel Specific mand		
説明	遷移 1→0)/F 応答します。 遷移設定と応	PTR(正遷移(ndition registe D→1)を設定し ウエイトを使用 さい。	、設定遷移を		
構文		:STATus:QUEStionable :NTRansition/PTRansition <nr1></nr1>				
パラメータ	<nr1></nr1>	Condition	<nr1></nr1>	Condition		
	1	OC(OCP)	16	OT(OTP)		
	2	OV(OVP)	32	G/N (Go/NoGO)		
	4	OP(OPP)	64	UVP		
	8	RV(RVA)	128~65535	未使用		
構文例 1	:STAT:QUES	S:NTR 5 O	CとOPを			
		N.	TR(負遷移)に	設定		
構文例 2	:STAT:CHAN	N:PTR 2 O	V を PTR(正遷	遷移)に設定		
クエリ構文		:STATus:QUEStionable :NTRansition/PTRansition?				
応答パラメータ	<nr1></nr1>	Event	<nr1></nr1>	Event		
	1	OC(OCP)	16	OT(OTP)		
	2	OV(OVP)	32	G/N (Go/NoGO)		
	4	OP(OPP)	64	UVP		
	8	RV(RVA)	128~65535	未使用		

クエリ例 1	:STAT:QUES:NTR?	OP が NTR(負遷移)設定	
クエリ例 2	:STAT:QUES:PTR? 8	RV が PTR(正遷移)設定	
:STATus:PRE	Eset	Channel Specifi Command	ic
説明		el Status および Questionab ープから Enable registers お をリセットします。	
リセット内容	Register Channel Status Enab Channel Status PTR Channel Status NTR Questionable Status Enable Questionable Status Questionable Status	全 Bit を 1 に設定 全 Bit を 0 に設定 全 Bit を 0 に設定	
 構文	:STATus:PREset		
構文例	:STAT:PRE		



CV モードコマンド

:VOLTage:RECall	133
:VOLTage:L1/L2	134
:VOLTage:AVALue/BVALue	135
:VOLTage:LOW:AVALue/BVALue	135
:VOLTage:HIGH:AVALue/BVALue	136
:VOLTage:IMEasure	137
:VOLTage:LOW:CURRent	137
:VOLTage:HIGH:CURRent	138
:VOLTage:MODE	139

Channel Specific :VOLTage:RECall Command CV Static モードで A/B Value の何れかをアクティブ 説明 にするかを設定し、アクティブな A/B Value を応答し ます。 :VOLTage:RECall {A|0|B|1} 構文 パラメータ A/0 A Value をアクティブに設定 B/1 B Value をアクティブに設定 構文例 :VOLT:REC 1 B Value をアクティブに設定 :VOLTage:RECall? クエリ構文 アクティブな A/B Value 応答パラメータ <NR1> 0 A Value 1 B Value :VOLT:REC? A Value がアクティブ クエリ例 0

:VOLTage:L1/L2

説明	CV (Static)モードでの A/B Value を設定し、設定 A/B Value を応答します。L1 は A Value、L2 は B Value です。 A/B Value は、選択されているレンジ(High/Low)範囲			
	内で設定しま	す。		
			る場合、このコマンドを使用して / モードに切り替えます。	
構文	:VOLTage:L1	I/L2 <nf< td=""><td>Rf+>[V]</td></nf<>	Rf+>[V]	
パラメータ	<nrf+>[V]</nrf+>	A/B Va	alue を設定, 単位: V	
	L1 10	A Valu	eを 10V 設定	
	L2 10V	B Valu	ieを 10V 設定	
	MIN	A/B Va	alue を最小値に設定	
	MAX	A/B Va	alue を最大値に設定	
構文例 1	:VOLT:L1 10	V A	Valueを 10V 設定	
構文例 2	:VOLT:L2 MA	4X Β'	Value を最大値に設定	
クエリ構文	:VOLTage:L1	I/L2? [N	MAX MIN]	
応答パラメータ	<nr2> [MA)</nr2>	K MIN]	A/B Value 設定値, 単位: V	
	<nr2></nr2>		A/B Value を応答	
	MAX/MIN		最大値と最小値を応答	
クエリ例 1	:VOLT:L1? 5	記	设定 A Value は 5V	
クエリ例 2	:VOLT:L1? M 81.6000	1AX A	、Value の最大設定値は 81.6V	



説明 CV (Static)モードでの A/B Value を設定し、設定 A/B Value を応答します。 A/B Value は、選択されているレンジ(High/Low)範囲内で設定します。 A/B Value を設定する場合、このコマンドを使用して負荷モジュールを CV モードに切り替えます。 構文 :VOLTage:AVALue/BVALue <nrf+>[V] パラメータ</nrf+>	:VOLTage:AV	Channel Specific Command				
パラメータ	説明	Value を応答し A/B Value は、 内で設定します A/B Value を設	ンジ(High/Low)範囲 コマンドを使用して			
L1 10 A Value を 10V 設定 L2 10V B Value を 10V 設定 MIN A/B Value を最小値に設定 MAX A/B Value を最大値に設定 構文例 1 :VOLT:AVAL 10V A Value を 10V 設定 構文例 2 :VOLT:BVAL MAX B Value を最大値に設定 クエリ構文 :VOLTage:AVALue/BVALue? [MAX MIN] 応答パラメータ NR2> [MAX MIN] A/B Value 設定値,単位: V NR2> A/B Value を応答 MAX/MIN 最大値と最小値を応答 クエリ例 1 :VOLT:AVAL? 設定 A Value は 5V 5 クエリ例 2 :VOLT:AVAL? MAX A Value の最大設定値は 81.6000 81.6V Channel Specific Command 説明 CV (Static)モード Low レンジでの A/B Value を設定し、設定 A/B Value を応答します。	構文	:VOLTage:AVA	Lue/B	VALue <nf< td=""><td>Rf+>[V]</td></nf<>	Rf+>[V]	
L2 10V B Value を 10V 設定 MIN A/B Value を最小値に設定 A/B Value を最大値に設定 構文例 1 :VOLT:AVAL 10V A Value を最大値に設定 持文例 2 :VOLT:BVAL MAX B Value を最大値に設定 クエリ構文 :VOLTage:AVALue/BVALue? [MAX MIN] 応答パラメータ 「NR2> [MAX MIN] A/B Value 設定値, 単位: V A/B Value を応答 MAX/MIN 最大値と最小値を応答 クエリ例 1 :VOLT:AVAL? 設定 A Value は 5V 5 5 7エリ例 2 :VOLT:AVAL? MAX A Value の最大設定値は 81.600 81.6V Channel Specific Command 説明 CV (Static)モード Low レンジでの A/B Value を設定し、設定 A/B Value を応答します。	パラメータ	<nrf+>[V]</nrf+>	A/B \	/alue を設定	 ≧, 単位: V	
MIN A/B Value を最小値に設定 A/B Value を最大値に設定 構文例 1 :VOLT:AVAL 10V A Value を 10V 設定 構文例 2 :VOLT:BVAL MAX B Value を最大値に設定 クエリ構文 :VOLTage:AVALue/BVALue? [MAX MIN] 応答パラメータ		L1 10	A Val	lueを10V割	没定	
横文例 1 :VOLT:AVAL 10V A Value を最大値に設定 構文例 2 :VOLT:BVAL MAX B Value を最大値に設定 クエリ構文 :VOLTage:AVALue/BVALue? [MAX MIN] 応答パラメータ <nr2> [MAX MIN] A/B Value 設定値,単位: V <nr2> A/B Value を応答 MAX/MIN 最大値と最小値を応答 クエリ例 1 :VOLT:AVAL? 設定 A Value は 5V 5 :VOLTage:LOW:AVALue/BVALue Channel Specific Command Sign CV (Static)モード Low レンジでの A/B Value を設定し、設定 A/B Value を応答します。</nr2></nr2>		L2 10V	B Va	lueを10V割	没定	
構文例 1 :VOLT:AVAL 10V A Value を 10V 設定 構文例 2 :VOLT:BVAL MAX B Value を最大値に設定 クエリ構文 :VOLTage:AVALue/BVALue? [MAX MIN] 応答パラメータ <nr2> [MAX MIN] A/B Value 設定値, 単位: V <nr2> A/B Value を応答 MAX/MIN 最大値と最小値を応答 クエリ例 1 :VOLT:AVAL? 設定 A Value は 5V 5 :VOLT:AVAL? MAX A Value の最大設定値は 81.6000 81.6V Channel Specific Command 説明 CV (Static)モード Low レンジでの A/B Value を設定し、設定 A/B Value を応答します。</nr2></nr2>		MIN	A/B \	/alue を最り	^値に設定	
構文例 2 :VOLT:BVAL MAX B Value を最大値に設定 クエリ構文 :VOLTage:AVALue/BVALue? [MAX MIN] 応答パラメータ <nr2> [MAX MIN] A/B Value 設定値、単位: V A/B Value を応答 MAX/MIN 最大値と最小値を応答 クエリ例 1 :VOLT:AVAL? 設定 A Value は 5V 5 :VOLT:AVAL? MAX A Value の最大設定値は 81.6000 81.6V Channel Specific Command 説明 CV (Static)モード Low レンジでの A/B Value を設定し、設定 A/B Value を応答します。</nr2>		MAX	A/B \	/alue を最大	で値に設定	
クエリ構文 :VOLTage:AVALue/BVALue? [MAX MIN] 応答パラメータ <nr2> [MAX MIN] A/B Value 設定値, 単位: V <nr2> A/B Value を応答 MAX/MIN 最大値と最小値を応答 クエリ例 1 :VOLT:AVAL? 設定 A Value は 5V 5</nr2></nr2>	構文例 1	:VOLT:AVAL 10)V /	A Valueを1	0V 設定	
応答パラメータ <nr2> [MAX MIN] A/B Value 設定値, 単位: V <nr2> A/B Value を応答</nr2></nr2>	構文例 2	:VOLT:BVAL M	AX I	B Value を最	長大値に設定	
**NR2> A/B Value を応答	クエリ構文	:VOLTage:AVA	Lue/B	VALue? [M	AX MIN]	
MAX/MIN 最大値と最小値を応答 クエリ例 1 :VOLT:AVAL? 設定 A Value は 5V 5 :VOLT:AVAL? MAX A Value の最大設定値は 81.6000 St.6V Channel Specific Command 説明 CV (Static)モード Low レンジでの A/B Value を設定し、設定 A/B Value を応答します。	応答パラメータ	<nr2> [MAX N</nr2>	MIN]	A/B Value	設定値, 単位: V	
クエリ例 1 :VOLT:AVAL? 設定 A Value は 5V 5		<nr2></nr2>		A/B Value	を応答	
5 クエリ例 2 :VOLT:AVAL? MAX A Value の最大設定値は 81.6000 81.6V Channel Specific Command 説明 CV (Static)モード Low レンジでの A/B Value を設定し、設定 A/B Value を応答します。		MAX/MIN		最大値と最	小値を応答	
81.6000 81.6V Channel Specific Command WOLTage:LOW:AVALue/BVALue CV (Static)モード Low レンジでの A/B Value を設定し、設定 A/B Value を応答します。	クエリ例 1 	_		設定 A Val	ue は 5V	
:VOLTage:LOW:AVALue/BVALue Command 説明 CV (Static)モード Low レンジでの A/B Value を設定 し、設定 A/B Value を応答します。	クエリ例 2		MAX		最大設定値は	
し、設定 A/B Value を応答します。						
構文 :VOLTage:LOW:AVALue/BVALue <nrf+>[V]</nrf+>	説明					
	構文	:VOLTage:LOV	V:AVA	Lue/BVALu	ie <nrf+>[V]</nrf+>	

パラメータ	<nrf+>[V]</nrf+>	A/B Value 設	Value 設定. 単位: V		
	AVALue 1	A Valueを 1\	/に設定		
	BVALue 1V	B Valueを 1	- 1V に設定		
	AVALue MIN	A Value を最	小値に設定		
	AVALue MAX	A Value を最	大値に設定		
構文例	:VOLTage:LOW	:AVAL 1 A V	alueを 1V に設定		
クエリ構文	:VOLTage:LOW	:AVALue/BVA	Lue? [MAX MIN]		
応答パラメータ	<nr2> [MAX/N</nr2>	IN] A/B Valu	N] A/B Value 設定値, 単位: V		
	<nr2></nr2>	A/B Value 設定値を応答			
	MAX/MIN	最大値と最小値を応答			
クエリ例	:VOLTage:LOW	:BVAL? MIN	B Value の最小値は		
	5		5V		

:VOLTage:HI	Channel Specific Command				
説明	CV (Static)モーI し、設定 A/B Val	での A/B Value を設定 け。			
構文	:VOLTage:HIGH	l:AVAI	_ue/BVA	Lue <nrf+>[V]</nrf+>	
パラメータ	<nrf+>[V]</nrf+>	A/B V	/alue 設兌	 Ē. 単位: V	
	AVALue 1	A Valu	ueを1V	に設定	
	BVALue 1V	B Val	ueを1V	に設定	
	AVALue MIN	A Valu	ue を最小	・値に設定	
	AVALue MAX	A Valu	ue を最大	で値に設定	
構文例	:VOLTage:HIGH	l:AVAI	_1 A V	alueを 1V に設定	
クエリ構文	:VOLTage:HIGH	l:AVAI	_ue/BVA	Lue?[MAX MIN]	
応答パラメータ	<nr2> [MAX/M</nr2>	IIN]	A/B Valu	A/B Value 設定値, 単位: V	
	<nr2></nr2>		A/B Value 設定値を応答		
	MAX/MIN		最大値と	:最小値を応答	
クエリ例	:VOLTage:HIGH 2	l:BVAI	L? MIN	B Value の最小値は 5V	



:VOLTage:IMI	Easure		Channel Specific Command	
説明		電流測定レンシ ・ンジを応答し	氵Low/High を設定し、設 ます。	
構文	:VOLTage:IM	1Easure{L 0 F	 1}	
パラメータ	L/0 電流	売測定レンジを	F Low に設定	
	H/1 電流	流測定レンジを	F High に設定	
構文例 1	:VOLTage:IM	IEL 電流測	定レンジを Low に設定	
構文例 2	:VOLTage:IM	IE 1 電流測	定レンジを High に設定	
クエリ構文	:VOLTage:IM	1Easure? <nr< td=""><td>1></td></nr<>	1>	
応答パラメータ	<nr1> 設</nr1>	定電流測定レ	ンジ	
	0 設	定電流測定レ	ンジは Low	
	1 設	定電流測定レ	ンジは High	
クエリ例	:VOLT:IME? 0	設定電流測	定レンジは Low	
Channel Specific: VOLTage:LOW:CURRent Command				
:VOLTage:LO	W:CURRer	nt		
:VOLTage:LO 説明	CV (Static)モ 定し、設定 Cu A/B Value を	:ード Low レン urrent Limit を 設定する場合	Command ジでの Current Limit を設	
	CV (Static)モ 定し、設定 Cu A/B Value を 負荷モジュー	:ード Low レン urrent Limit を 設定する場合	Command ジでの Current Limit を設 応答します。 、このコマンドを使用して ドに切り替えます。	
説明	CV (Static)モ 定し、設定 Cu A/B Value を 負荷モジュー	:ード Low レン urrent Limit を 設定する場合 ルを CV モーI DW:CURRent	Command ジでの Current Limit を設 応答します。 、このコマンドを使用して ドに切り替えます。	
説明	CV (Static)モ 定し、設定 Ci A/B Value を 負荷モジュー :VOLTage:L0	:ード Low レン urrent Limit を 設定する場合 ルを CV モーI DW:CURRent	Command ジでの Current Limit を設 が ないます。 、このコマンドを使用して ドに切り替えます。 (<nrf+>[A]</nrf+>	
説明	CV (Static)モ 定し、設定 Ci A/B Value を 負荷モジュー :VOLTage:LC	:一ド Low レン urrent Limit を 設定する場合 ルを CV モーI DW:CURRent Current limi	Command ジでの Current Limit を設 が応答します。 、このコマンドを使用して ドに切り替えます。 : <nrf+>[A]</nrf+>	
説明	CV (Static)モ 定し、設定 Ci A/B Value を 負荷モジュー :VOLTage:LC <nrf+>[A]</nrf+>	ード Low レン urrent Limit を 設定する場合 ルを CV モーI DW:CURRent Current limi 1A に設定 1A に設定	Command ジでの Current Limit を設 が ないます。 、このコマンドを使用して ドに切り替えます。 (<nrf+>[A]</nrf+>	
説明	CV (Static)モ 定し、設定 Ci A/B Value を 負荷モジュー :VOLTage:LC <nrf+>[A] 1</nrf+>	:一ド Low レン urrent Limit を 設定する場合 ルを CV モーI DW:CURRent Current limi 1A に設定 1A に設定 Current limi	Command ジでの Current Limit を設応答します。 、このコマンドを使用して ドに切り替えます。 <nrf+>[A] t を設定, 単位: A</nrf+>	
説明	CV (Static)モ 定し、設定 Ci A/B Value を 負荷モジュー :VOLTage:LC <nrf+>[A] 1 1A MIN</nrf+>	ード Low レン urrent Limit を 設定する場合 ルを CV モーI DW:CURRent Current limi 1A に設定 1A に設定 Current limi Current limi	Command ジでの Current Limit を設 が応答します。 、このコマンドを使用して ドに切り替えます。 KNRf+>[A] tを設定, 単位: A	

クエリ構文	:VOLTage:LOW:CURRent? [MAX MIN]				
応答パラメータ	<nr2> [MAX/MIN] 設定 Current limit, 単位: A</nr2>				
	<nr2></nr2>	設定 Current limit を応答			
	MAX/MIN	最大値と最小値を応答			
クエリ例	:VOLT:LOW:CURR? 5	設定 Current limit は 5A			

:VOLTage:HIGH:CURRent

説明	CV (Static)モード High レンジでの Current Limit を 設定し、設定 Current Limit を応答します。 A/B Value を設定する場合、このコマンドを使用して 負荷モジュールを CV モードに切り替えます。				
構文	:VOLTage:HI	GH:CUF	RRent	<nrf+>[A]</nrf+>	
パラメータ	<nrf+>[A]</nrf+>	Current limit を設定, 単位: A			
	1	1A (こ計	设定		
	1A	1A (こ計	设定		
	MIN	Curren	ıt limit	を最小値に設定	
	MAX	Curren	ıt limit	を最大値に設定	
構文例	:VOLT:HIGH:CURR 1A Current limitを 1A に設定			-	
	:VOLT:HIGH:	CURR I	MAX	Current limit を 最大値に設定	
クエリ構文	:VOLTage:HI	GH:CUF	Rent	? [MAX MIN]	
応答パラメータ	<nr2> [MAX</nr2>	(/MIN]	設定	Current limit, 単位: A	
	<nr2></nr2>		設定	Current limit を応答	
	MAX/MIN		最大值	直と最小値を応答	
クエリ例	:VOLT:HIGH: 5	CURR?	設定	臣 Current limit は 5A	



:VOLTage:M		Channel Specific Command		
説明		c)モードの応答 応答します。	ミスピードを	を設定し、設定応答
構文	:VOLTage SLOW3 S	::MODE {SLC SLOW4})W 0 FAS	T 1 SLOW2
パラメータ	SLOW/0	応答スピー	_	
		(PEL-200	OA シリー:	ズのみ)
	FAST/1	応答スピー	-ド Fastを	設定
	SLOW2	応答スピー	-ド Slow1	を設定
	SLOW3	応答スピー	-ド Slow2	を設定
	SLOW4	応答スピー	-ド Slow3	を設定
<u> </u>	パラメータ	" SLOW/0"は	, PEL-200	00A シリーズ専用
<u> </u>	です。PEL	2000B シリ−	-ズでは、'	'SLOW2/3/4"パラメ
	一タを使用	1します。		
構文例	:VOLT:MO	DDE SLOW2	応答スと	<u> </u>
			Slow1	こ設定
	:VOLT:MO	DDE 1	応答スピ	<u>゚</u> ードを
			FAST (設定
クエリ構文	:VOLTage	::MODE? <ni< td=""><td>₹1></td><td></td></ni<>	₹1>	
応答パラメータ	<nr1></nr1>	設定応答スピ	ェード Slow	/を応答
	0	設定応答スピ	゚゚ードは SI	ow
	1	設定応答スピ	:一ドは Fa	ast
	2	設定応答スピ	゚ードは SI	ow1
	3	設定応答スピ	゚ードは SI	ow2
	4	設定応答スピ	゚ードは SI	ow3
クエリ例	:VOLT:MC	DDE? 設定原	む答スピー	-ドは Fast
	1			

CP モードコマンド

:POWer:RECall	140
:POWer:L1/L2	141
:POWer:LOW:AVALue/BVALue	141
:POWer:HIGH:AVALue/BVALue	142
:POWer:CURRent	143
:POWer:LOW:CURRent	143
:POWer:HIGH:CURRent	144

Channel Specific :POWer:RECall Command 説明 CP Static モードで A/B Value の何れかをアクティブ にするかを設定し、アクティブな A/B Value を応答し ます。 :POWer:RECall {A|0|B|1} 構文 パラメータ A/0 A Value をアクティブに設定 B/1 B Value をアクティブに設定 :POW:REC 1 B Value をアクティブに設定 構文例 クエリ構文 :POWer:RECall? 応答パラメータ <NR1> アクティブな A/B Value 0 A Value 1 B Value A Value がアクティブ状態 クエリ例 :POW:REC? 0



:POWer:L1/L2	2			Channel Specific Command
説明	Value を応答し です。 A/B Value は、	ます。L 選択され	.1 は A Val	を設定し、設定 A/B ue、L2 は B Value ンジ(High/Low)範囲
	内で設定します A/B Value を設 負荷モジュール	定する		コマンドを使用して り替えます。
構文	:POWer:L1 L2	<nrf+< td=""><td>->[W]</td><td></td></nrf+<>	->[W]	
パラメータ	<nrf+>[W]</nrf+>	A/B Va	alue を設定	, 単位: W
	L1 1	A Valu	eを1Wに	設定
	L2 2	B Valu	ieを2Wに	設定
	L1 1W	A Valu	eを1Wに	設定
	L1 MIN	A Valu	e を最小値	に設定
	L1 MAX	A Valu	e を最大値	に設定
構文例	:POW:L1 1	A Valu	eを1Wに	設定
クエリ構文	:POW:L1?/L2	? [MAX	MIN]	
応答パラメータ	<nr2> [MAX <nr2> MAX/MIN</nr2></nr2>	MIN]	A/B Value	
クエリ例	:POW:L2? MA	V D1		長小値を応答 ── 大設定値は 357W
クエリが!	357.000		/alue の最, EL-2040A)	人設定値は 337 W
:POWer:LOW	:AVALue/BV	ALue		Channel Specific Command
説明	CP (Static)モー し、設定 A/B V) A/B Valueを設定 。
構文	:POWer:LOW:	AVALu	e/BVALue	<nrf+>[W]</nrf+>

パラメータ	NRf+[W]	A/B Value 設定. 単位: W
	AVALue 1	A Value を 1W に設定
	BVALue 1W	B Valueを 1W に設定
	AVALue MIN	A Value を最小値に設定
	AVALue MAX	A Value を最大値に設定
構文例	:POWer:LOW:	AVAL 1 A Value を 1W に設定
クエリ構文	:POWer:LOW:	AVALue/BVALue? [MAX MIN]
応答パラメータ	<nr2> [MAX N</nr2>	/IIN] 設定 A/B Value. 単位: W
	<nr2></nr2>	設定 A/B Value を応答
	MAX/MIN	最大値と最小値を応答
クエリ例	:POWer:LOW:I	BVAL? MIN B Value の
	2	最小値は 2W

:POWer:HIGH:AVALue/BVALue				Channel Specific Command	
説明	, ,	CP (Static)モード High レンジでの し、設定 A/B Value を応答します			
構文	:POWer:HIGH:	AVAL	ue/BVAL	ue <nrf+>[W]</nrf+>	
パラメータ	NRf+[W]	A/B \	/alue 設定	 定. 単位: W	
	AVALue 1	A Val	ueを1W	/に設定	
	BVALue 1W	B Val	ueを1W	/に設定	
	AVALue MIN	A Val	ue を最小	N値に設定	
	AVALue MAX	A Val	ue を最力	に設定	
構文例	:POWer:HIGH:	AVAL	1 A Va	lueを 1W に設定	
クエリ構文	:POWer:LOW:	ΑVALι	ıe/BVALı	ue? [MAX MIN]	
応答パラメータ	<nr2> [MAX N</nr2>	/IN]	設定 A/E	B Value. 単位: W	
	<nr2></nr2>		設定 A/E	3 Value を応答	
	MAX/MIN		最大値と	≤最小値を応答	
クエリ例	:POWer:HIGH:	BVAL	? MIN	B Value の	
	2			最小値は 2W	



:POWer:CUR	Rent		Channel Specific Command
説明	CP (Static)モードでの Current Limit を設定し、設定 Current Limit を応答します。 Current Limit は、選択されているレンジ(High/Low) 範囲内で設定します。 A/B Value を設定する場合、このコマンドを使用して 負荷モジュールを CP モードに切り替えます。		
構文	:POWer:CUR	Rent<	NRf+>[A]
パラメータ	<nrf+>[A] 1 1A MIN MAX</nrf+>	1A に 1A に Curre	
構文例	:POW:CURR	1 Cu	rrent limitを 1A に設定
クエリ構文	:POW:CURRent? [MAX MIN]		
応答パラメータ	<nr2> [MAX/ <nr2> MAX/MIN</nr2></nr2>	/MIN]	設定 Current limit, 単位: A 設定 Current limit を応答 最大値と最小値を応答
クエリ例 :POWer:LOW	:POW:CURR′ 7.0 :CURRent	? 設5	定 Current limit は 7A Channel Specific Command
説明	CP (Static)モード Low レンジでの Current Limit を設定し、設定 Current Limit を応答します。		
構文	:POWer:LOW:CURRent <nrf+>[A]</nrf+>		
パラメータ	<nrf+>[A] 1 1A MIN</nrf+>	1A [=]	

Current limit を最大値に設定

MAX

構文例	:POW:CURR 1 Cu	ırrent limitを 1A に設定	
クエリ構文	:POW:LOW:CURRent? [MAX MIN]		
応答パラメータ	<nr2> [MAX/MIN]</nr2>	設定 Current limit, 単位: A	
	<nr2></nr2>	設定 Current limit を応答	
	MAX/MIN	最大値と最小値を応答	
クエリ例	:POW:LOW:CURR?	設定 Current limit は 7A	
	7.0		

:POWer:HIGH	l:CURRent			Channel Specific Command
説明	CP (Static)モード High レンジでの Current Limit を 設定し、設定 Current Limit を応答します。			
構文	:POWer:HIG	H:CURI	Rent <nrf+></nrf+>	>[A]
パラメータ	<nrf+>[A]</nrf+>	Current	limit を設定	., 単位: A
	1	1A に設	定	
	1A	1A に設	定	
	MIN	Current	limit を最小	値に設定
	MAX	Current limit を最大値に設定		値に設定
構文例	:POW:HIGH:CURR 1 Current limitを 1Aに設定			
クエリ構文	:POW:HIGH:CURRent? [MAX MIN]			
応答パラメータ	<nr2> [MAX</nr2>	X/MIN]	設定 Curre	nt limit, 単位: A
	<nr2></nr2>		設定 Curre	nt limit を応答
	MAX/MIN		最大値と最	小値を応答
クエリ例	:POW:HIGH 7.0	:CURR?) 設定 Cur	rent limit は 7A



システムコマンド

:SYSTem:ERRor?	145
:SYSTem:VERSion?	145
:SYSTem:SETup	146
:SYSTem:KLOCk?	146
:SYSTem:KEYLock:MODE?	147

:SYSTem:ER	Ror?	System Command	
説明	このコマンドは、すべてのシステムエラーを応答します。 エラーが無い場合は"No Error"が戻ります。 詳細な説明については、エラーコードのセクション (167 ページ)を参照してください。		
クエリ構文	:SYSTem:ERRor?		
応答パラメータ	<pre><character string=""> -102, "Syntax error" 1 2</character></pre>	Error 1 エラーコード番号 2 エラーコード説明	
クエリ例	:SYST:ERR? -10 -102, "Syntax error"	 2, "Syntax error"を応答	

:SYSTem:VE	RSion?	Command
説明	このコマンドは、SCPI	バージョンを応答します。
クエリ構文	:SYSTem:VERSion?	
応答パラメータ	<nrf> 西暦年度/ S</nrf>	SCPI バージョン
クエリ例	:SYST:VERS? 2008 2008.0	3年, バージョン 0

System

System	
Command	ł

:SYSTem:SETup

説明	Block data を使用して、選択中の設定の Setup データを設定し、設定 Setup データを応答します。 詳細については、12 ページのコマンド構文を参照してください。	
構文	:SYSTem:SETup <block data=""></block>	
パラメータ	 System setup データ	
構文例	:SYST:SET <block data=""> Block data を使用し、 System setup を設定</block>	
クエリ構文	:SYSTem:SETup?	
<u></u> 応答パラメータ	 	
クエリ例	:SYST:SET? # <digits><byte count=""><data><nl></nl></data></byte></digits>	

:SYSTem:KLOCk?

System
Command

説明	Enables or disables the front panel key lock. フロントパネルの Key lock を有効/無効を設定し、設 定有効/無効を応答します。	
構文	:SYSTem:KLOCk{0 OFF 1 ON}	
パラメータ	0/OFF Key lock を無効に設定	
	1/ON Key lock を有効に設定	
構文例	:SYST:KLOC0 Key lock を無効に設定	
クエリ構文	:SYSTem:KLOCk?	
応答パラメータ	<boolean></boolean>	
	0 Key lock は無効	
	1 Key lock は有効	
クエリ例	:SYST:KLOC?? Key lock は無効 0	



:SYSTem:KE	YLock:MO[DE?	System Command	
説明	Key lock モ -	Key lock モードを設定し、設定モードを応答します。		
構文	:SYSTem:K	EYLock:MODE{0 1}		
パラメータ	0 パネノ	レロック: LOAD オフ	許可に設定	
	1 パネノ	レロック: LOAD オン	/オフ許可に設定	
構文例	SYST:KEYL	:MODE0 LOAD 才	つを許可に設定	
クエリ構文	:SYSTem:K	:SYSTem:KEYLock:MODE?		
応答パラメータ	<boolean></boolean>			
	0	パネル ロック: LOA	AD オフ許可	
	1	パネル ロック: LOA	AD オン/オフ許可	
クエリ例	:SYST:KEYL:MODE? LOAD オフ許可 0			

メモリーコマンド

	:MEMory:RECall:PREset	148
	:MEMory:SAVE:ALLPreset	149
	:MEMory:RECall:ALLPreset	149
	:MEMory:SAVE:PROGram	149
	:MEMory:RECall:PROGram	150
	:MEMory:SAVE:SETup	150
	:MEMory:RECall:SETup	150
	:MEMory:FILE:PRESet	151
	:MEMory:FILE:PROGram	151
	:MEMory:FILE:SETup	152
	:MEMory:FILE:SEQuence	152
:MEMory:S 説明	SAVE:PREset 特定チャンネルの Preset データ	Channel Specific Command なを内部メモリー
	(P0~P9) に保存します。	
構文	:MEMory:SAVE:PREset: <nr< td=""><td>1></td></nr<>	1>
パラメータ	<nr1> Preset 番号</nr1>	
	0~9 P0~P9	
構文例	:MEM:SAVE:PRE 0 Preset 7	データを P0 に保存
:MEMory:F	RECall:PREset	Channel Specific Command
説明	内部メモリー(P0~P9)から特定 <i>0</i> Preset データを呼び出します。	 Dチャンネルの

:MEMory:SAVE:PREset.....148

構文



パラメータ	<nr1> Pre</nr1>	 set 番号
	0~9 P0~	.P9
構文例	:MEM:REC:PRE	0 P0から Preset データ呼び出し

:MEMory:S	AVE:ALLPr	eset	All Channels	
説明		全チャンネルの Preset データを内部メモリー (P0~P9)に保存します。		
構文	:MEMory:	:MEMory:SAVE:ALLPreset: <nr1></nr1>		
パラメータ	<nr1></nr1>	Preset 番号		
	0~9	P0~P9		
構文例	:MEM:SA	VE:ALLP 0	全チャンネルの Preset データを P0 に保存	

:MEMory:RECall:ALLPreset			All Channels	
説明		内部メモリー(P0~P9)から全てのチャンネルの Preset データを呼び出します。		
構文	:MEMory:	:MEMory:RECall:ALLPreset: <nr1></nr1>		
パラメータ	<nr1></nr1>	Preset 7	番号	
	0~9	P0~P9		
構文例	:MEM:RE	C:ALLP 0	P0 から全チャンネルの Preset データ呼び出し	

:MEMory:SAV	Channel Specific Command		
説明		ルの Memory データ 0) に保存します。	タを内部メモリー
構文	:MEMory:SAVE:PROGram <nr1></nr1>		
パラメータ	<nr1></nr1>	Memory 番号	
	001~120	M001~M120	

構文例	:MEM:SAVE:PROG 100	Memory データを
		M100 に保存

:MEMory:REC	Call:PROGra	am	Channel Specific Command
説明	内部メモリー(M001~M120)から選択中のチャンネル の Memory データを呼び出します。		
構文	:MEMory:RECall:PROGram <nr1></nr1>		
パラメータ	<nr1></nr1>	Memory 番号	
	001~120	M001~M12	0
構文例	:MEM:REC:PROG 100 M100 から		M100 から
			Memory データ呼び出し

:MEMory:SAVE:SETup		All Channels		
説明	全チャネルの S に保存します。	全チャネルの Setup データを内部メモリス(S1~S4) に保存します。		
構文	:MEMory:SAVI	:MEMory:SAVE:SETup: <nr1></nr1>		
パラメータ	<nr1></nr1>	Setup Memory 番号		
	1~4	S1~S4		
構文例	:MEM:SAVE:S	ET 1 全チャネルの Setup データを S1 に保存		

:MEMory:RECall:SETup			All Channels	
説明		内部メモリー(S1~S4)から全てのチャンネルの Setup データを呼び出します。		
構文	:MEMory:l	:MEMory:RECall:SETup: <nr1></nr1>		
パラメータ	<nr1></nr1>	<nr1> Setup Memory 番号</nr1>		
	1~4	S1~S4	1	
構文例 1	:MEM:RE	C:SET 1	S1 から Setup データを呼び出 し(全チャネルに適用)	



構文例 2 :MEM:REC:1 選択中のチャネルに Setup データ S1 を呼び出し

:MEMory:FIL	System E:PRESet Command
説明	Block data を使用して Preset データを設定し、設定 Preset データを応答します。 Block data の詳細については、12 ページのコマンド 構文を参照してください。
注意	Perset データの Block data フォーマットは未公開です。PEL-2000A の設定された Preset データを保存し、その Preset データを PEL-2000A で使用(復旧等)する場合、本コマンドを使用します。
構文	:MEMory:FILE:PREset <block data=""></block>
パラメータ	
構文例	:MEM:FILE Block data で :PRE <block data=""> Preset データを設定</block>
クエリ構文	:MEMory:FILE:PREset?
応答パラメータ	
クエリ例	:MEM:FILE:PRE? # <digits><byte count=""><data><nl></nl></data></byte></digits>
	System

:MEMory:FILE:PROGram			Command
説明	Block data を使用して Program データを設定し、設定 Program データを応答します。 Block data の詳細については、12 ページのコマンド 構文を参照してください。		
注意	Program データの Block data フォーマットは未公開です。 PEL-2000A の設定された Program データを 保存し、その Program データを PEL-2000A で使用 (復旧等)する場合、本コマンドを使用します。		
構文	:MEMory:FILE:PROGram <block data=""></block>		
パラメータ	 		

構文例	:MEM:FILE: PROG <block da<="" th=""><th>Block data で ata> Program データを設定</th></block>	Block data で ata> Program データを設定
クエリ構文	:MEMory:FILE:P	ROGram?
応答パラメータ		Program データを Block data で応答
クエリ例	:MEM:FILE:PROG? # <digits><byte count=""><data><nl></nl></data></byte></digits>	

:MEMory:FILE:SETup			System Command	
説明	Setup データを応	な答します。 細については、 <mark>12</mark>	-タを設定し、設定	
<u></u> 注意	す。PEL-2000A し、その Setup ラ する場合、本コマ	の設定された Se データを PEL-200 アンドを使用します		
構文	:MEMory:FILE:	SETup <block da<="" td=""><td>ıta></td></block>	ıta>	
パラメータ	<blook data=""></blook>	Setup data		
構文例	:MEM:FILE :SET <block dat<="" td=""><td>Block data a> Setup デー</td><td>-</td></block>	Block data a> Setup デー	-	
クエリ構文	:MEMory:FILE:SETup?			
応答パラメータ	<blook data=""></blook>	Setup データを E	Block data で応答	
	:MEM:FILE:SET # <digits><byte< td=""><td>ົ? count> <data><ໂ</data></td><td>NL></td></byte<></digits>	ົ? count> <data><ໂ</data>	NL>	

:MEMory:FIL	E:SEQuence	System Command
説明	Block data を使用して Seq 定 Sequence データを応答 Block data の詳細について 構文を参照してください。	します。



構文	:MEMory:FILE:	SEQuence <block data=""></block>			
パラメータ	 Sequence データ				
構文例	:MEM:FILE :SEQ <block da<="" td=""><td>Block data で ata> Sequence データを設定</td></block>	Block data で ata> Sequence データを設定			
クエリ構文	:MEMory:FILE:	:MEMory:FILE:SEQuence?			
応答パラメータ	 				
クエリ例		:MEM:FILE:SEQuence? # <digits><byte count=""> <data><nl></nl></data></byte></digits>			

シーケンス機能コマンド

154
155
155
156
157
157
158
159
159
160
161
161
162
163
163
164
164

:SEQuence:El	ND		Channel Specific Command	
説明		ンネルのシーケンス 定し、設定 Point 数を		
注意	Point を設定	:EDIT:POINt"コマン する前に、このコマン 必要があります。		
構文	:SEQuence:END <nr1></nr1>			
パラメータ	<nr1> Point 数(Last Point)</nr1>			
	1~120	1~120		



構文例	:SEQ:END 5	シーケンス機能で使用する Point 数を 5 個に設定
クエリ構文	:SEQuence:	END?
応答パラメータ	<nr1></nr1>	設定 Point 数
	1~120	1~120
クエリ例	:SEQ:END? 5	設定 Point 数は 5 個

:SEQuence:E	DIT:POINt		Channel Specific Command
説明	シーケンス機能で Point を応答しま		を設定し、設定
注意	このコマンドを使り ンドで、Point 数を		Quence:END"コマ 「あります。
構文	:SEQuence:EDI	T:POINt <nr1></nr1>	
パラメータ	<nr1></nr1>	Point 番号	
	1~last point	1∼ Last Point	
構文例	:SEQ:EDIT:POIN	N3 現在の Poi	ntを3番に設定
クエリ構文	:SEQuence:EDI	T:POINt?	
応答パラメータ	<nr1></nr1>	Point 番号	
	1~last point	現在の Point 番	号を応答
クエリ例	:SEQ:EDIT:POIN 3	N? 現在の Poi	nt 番号は3番
:SEQuence:P	OINt:CURRen	t	Channel Specific Command

:SEQuence:P	OINt:CURRent	Channel Specific Command
説明	選択中のチャンネルのシーケンス 使用する場合、選択中の Point の す。	
注 意	選択中のチャンネルのシーケンス (CC または CR モード)である必要 ンス機能の各 Point で異なるモー ん。	要があります。シーケ

構文	:SEQuence:P0 :CURRent <n< td=""><td></td><td>1IN MAX</td></n<>		1IN MAX
パラメータ	<nrf>[A], MIN</nrf>	I, MAX	Value を設定, 単位: A
	10		10A
	100 A		100A
	MAX/MIN		最大最小値を設定
構文例	:SEQ:POIN:C	URR 1	Value を 1A に設定
クエリ構文	:SEQuence:P	OINt::CL	JRRent? [MAX MIN]
応答パラメータ	<nr1></nr1>	設定 Valu	ue を応答, 単位: A
	MAX/MIN	設定最大	:最小値を応答
クエリ例	:SEQ:POIN:C	URR?	設定 Value は 1A

:SEQuence:P	OINt:RESis	tance	Channel Specific Command	
説明			ケンス機能を CR モードで bint の Value を設定しま	
! 注意	(CC または C	Rモード)であ	ケンス機能は、同一モード る必要があります。シーケ るモードは使用できませ	
構文	:SEQuence:POINt :RESistance <nrf>[OHM] MIN MAX</nrf>			
パラメータ	<nrf>[OHM] 100 100 OHM MAX/MIN</nrf>	, MIN, MAX	Value を設定, 単位: Ω 100Ω 100Ω 最大最小値を設定	
構文例	:SEQ:POIN:F	RES 100 Va		
クエリ構文	:SEQuence:F	POINt:RESista	ance? [MAX MIN]	
応答パラメータ	<nr1> MAX/MIN</nr1>	EXC value End H, TE. 11		



クエリ例	:SEQ:POIN:RES? 100	設定	Value は、100Ω	
:SEQuence:P	OINt:TIME		Channel Specific Command	
説明	選択中の Point の絹 ます。	迷続時間	引(Duration Time)を設定し	
構文	:SEQuence:POINt:TIME <nrf>[S] MIN MAX</nrf>			
パラメータ	<nrf></nrf>	Duration	on Time を設定, 単位: 秒	
	0.000025~60000	0.0000)25~60000.0 秒	
	0.000025~60000S	0.0000)25~60000.0 秒	
	MIN	最小設	定: 0.000025 秒	
	MAX	最大設	定: 60000 秒	
構文例	:SEQ:POIN:TIME		iration Time を 秒に設定	
クエリ構文	:SEQuence:POIN:	TIME?	[MAX MIN]	
応答パラメータ	<nr2></nr2>	Duration	on Time を応答, 単位: 秒	
	0.000025~60000	応答 D	uration Time 範囲	
	MAX/MIN	設定最	大最小値を応答	
クエリ例	:SEQ:POIN:TIME? 0.00100	Dura	tion Time は 0.001 秒	
:SEQuence:P	OINt:RISE/FALL		Channel Specific Command	
説明	選択中の Point の F 設定 Rise/Fall Slev		II Slew Rate 値を設定し, 値を応答します。	
構文	:SEQuence:POINt :RISE/FALL <nrf></nrf>	[A/us] N	/IN MAX	
パラメータ	<nrf>[A/us], MIN,</nrf>	MAX	Slew Rate 値を設定, 単位: A/us 1.2A/us	
	1.2 1.2 A/us		1.2A/us 1.2A/us	
	MAX/MIN		1.2A/ds 最大最小値を設定	
			AVVIAV.1 IE CHV/C	

構文例 1	:SEQ:POIN:	RISE .3	A Rise Slew Rateを
			0.3 A/us に設定
構文例 2	:SEQ:POIN:	FALL .4	A Fall Slew Rateを
			0.4A/us に設定
クエリ構文	:SEQuence:	POINt:R	RISE/FALL? [MAX MIN]
応答パラメータ	<nr1></nr1>	Slew R	ate 値を応答, 単位: A/us
	MAX/MIN	設定最大	大最小値を応答
クエリ例 1	:SEQ:POIN:	RISE?	設定 Rise Slew Rate は
	0.30000		0.3 A/us
クエリ例 2	:SEQ:POIN:	FALL?	設定 Fall Slew Rate は
	0.40000		0.4 A/us
			Channel Specific
:SEQuence:R	REPeat		Command
 説明	シーケンス(F	Point 1~	 Last Point の実行)を繰り返す
説明	•		Last Point の実行)を繰り返す し、その Repeat 回数を応答し
説明	•		•
説明 構文	(Repeat) 回	数を設定	し、その Repeat 回数を応答し
	(Repeat) 回 ます。	数を設定 REPeat	し、その Repeat 回数を応答し
構文	(Repeat) 回 ます。 :SEQuence:	数を設定 REPeat Repeat	し、その Repeat 回数を応答し <nr1></nr1>
構文	(Repeat) 回ます。 ます。 :SEQuence:	数を設定 REPeat Repeat Repeat	し、その Repeat 回数を応答し <nr1> 回数を設定</nr1>
構文	(Repeat) 回ます。 :SEQuence: <nr1> 1~9999</nr1>	数を設定 REPeat Repeat Repeat Repeat	し、その Repeat 回数を応答し <nr1> 回数を設定 回数範囲: 1~9999</nr1>
構文パラメータ	(Repeat) 回 ます。 :SEQuence: <nr1> 1~9999</nr1>	数を設定 REPeat Repeat Repeat Repeat	し、その Repeat 回数を応答し <nr1> 回数を設定 回数範囲: 1~9999 回数を無限大に設定</nr1>
構文 パラメータ 構文例 1	(Repeat) 回ます。 :SEQuence: <nr1> 1~9999 0 :SEQ:REP1</nr1>	数を設定 REPeat Repeat Repeat Repeat IO Rep) Rep	し、その Repeat 回数を応答し <nr1> 回数を設定 回数範囲: 1~9999 回数を無限大に設定 eat 回数を 10 回に設定 eat 回数を無限大に設定</nr1>
構文 パラメータ 構文例 1 構文例 2	(Repeat) 回ます。 :SEQuence: <nr1> 1~9999 0 :SEQ:REP 1</nr1>	数を設定 REPeat Repeat Repeat Repeat の Rep REPeat	し、その Repeat 回数を応答し <nr1> 回数を設定 回数範囲: 1~9999 回数を無限大に設定 eat 回数を 10 回に設定 eat 回数を無限大に設定</nr1>
構文 パラメータ 構文例 1 構文例 2 クエリ構文	(Repeat) 回ます。 :SEQuence: <nr1> 1~9999 0 :SEQ:REP 1: :SEQ:REP 0: :SEQuence:</nr1>	数を設定 REPeat Repeat Repeat Repeat O Rep REPeat 設定 Re	し、その Repeat 回数を応答し <nr1> 回数を設定 回数範囲: 1~9999 回数を無限大に設定 eat 回数を 10 回に設定 eat 回数を無限大に設定</nr1>
構文 パラメータ 構文例 1 構文例 2 クエリ構文	(Repeat) 回ます。 :SEQuence: <nr1> 1~9999 0 :SEQ:REP 1: :SEQ:REP 0: :SEQuence: <nr1></nr1></nr1>	数を設定 REPeat Repeat Repeat IO Rep REPeat 設定 Re 設定 Re	し、その Repeat 回数を応答し <nr1> 回数を設定 回数範囲: 1~9999 回数を無限大に設定 eat 回数を 10 回に設定 eat 回数を無限大に設定 ? epeat 回数</nr1>



:SEQuence:L	OOP:STAF	₹t		Channel Specific Command
説明	Repeat 回数	枚(2 回以上	上)設定したり	シーケンスの 場合、Repeat を開 nt を応答します。
構文	:SEQuence	:LOOP:S	TARt <nr< td=""><td>1></td></nr<>	1>
パラメータ	<nr1></nr1>	Repe	eat 開始 Po	int
	1~last point	Point	t 1 ~ Last F	Point を設定
構文例	:SEQ:LOOF	P:STAR 2	Repeat Point 2 (
クエリ構文	:SEQuence	:LOOP:S	TARt?	
応答パラメータ	<nr1></nr1>	設定	Repeat 開	始 Point
	1~last point	設定	Repeat 開	始 Point の応答
クエリ例	:SEQ:LOOF	P:STAR?	設定 Rep Point 2	eat 開始は
:SEQuence:E	ND:LOAD			Channel Specific Command
:SEQuence:E 説明	選択中のチンネル状態(す。On End	LOAD 才: Of Seq 値	ン継続、LO	-
	選択中のチーンネル状態(す。On End Seq 値を応行 このコマンド	LOAD オ: Of Seq 値 答します。 は、シーク ぎす。On E	ン継続、LO 値を設定し、 ・ンス機能の ind Of Seq	実行終了時のチャ AD オフ)を設定しま 設定 On End Of On End Of Seq 機能については、
説明	選択中のチンネル状態(す。 On End Seq 値を応行 このコマンド 機能と同じて ユーザーマニ	LOAD オご Of Seq 値 答します。 は、シーク ごす。On E ニュアルを	ン継続、LO を設定し、 rンス機能の ind Of Seq 参照して下	実行終了時のチャ AD オフ)を設定しま 設定 On End Of On End Of Seq 機能については、
説明	選択中のチンネル状態(す。 On End Seq 値を応行 このコマンド 機能と同じて ユーザーマニ	LOAD オ: Of Seq 個 答します。 は、シーク です。On E ニュアルを :END:LO	ン継続、LO を設定し、 rンス機能の ind Of Seq 参照して下 AD <nrf+:< td=""><td>Experiment Septiments of the command Septi</td></nrf+:<>	Experiment Septiments of the command Septi
説明 (土) ノート 構文	選択中のチンネル状態(す。On End Seq値を応行 このコマンド 機能と同じて ユーザーマニ :SEQuence	LOAD オン Of Seq 値 答します。 は、シーク です。On E ニュアルを :END:LO On End (ン継続、LO を設定し、 rンス機能の ind Of Seq 参照して下 AD <nrf+2 Of Seq 値を こモード A, (</nrf+2 	実行終了時のチャADオフ)を設定しま設定 On End Of Seq機能については、さい。 MAX MIN] E設定
説明 (土) ノート 構文	選択中のチンネル状態(す。On End Seq値を応 このコマンド 機能と同じて ユーザーマコ :SEQuence	LOAD オン Of Seq 個 答します。 は、シーク です。On E ニュアルを :END:LO On End (単位: CC シーケン	ン継続、LO を設定し、 rンス機能の ind Of Seq 参照して下 AD <nrf+2 Of Seq 値を こモード A, (</nrf+2 	実行終了時のチャAD オフ)を設定しま設定 On End Of Seq機能については、さい。 >[MAX MIN] ご設定 CR モードΩ
説明 (土) ノート 構文	選択中のチンネル状態(す。On End Seq値を応行 このコマンド機能と同じて ユーザーマニ :SEQuence <nrf+></nrf+>	LOAD オ: Of Seq 個 E します。 は、シーク です。On E ニュアルを :END:LO On End (シーケン: 最大最小	ン継続、LO を設定し、 「ンス機能の Sind Of Seq 参 NRf++ Of Seq 値を こま行設定 On End O	実行終了時のチャAD オフ)を設定しま設定 On End Of Seq機能については、さい。 >[MAX MIN] ・設定 CR モードΩ 時, LOAD オフ

応答パラメータ	0	シーケンス実行約	冬了時、LOAD オフを応答
	<nrf></nrf>	設定 On End Of	Seq 値を応答, 単位: A, Ω
クエリ例		nce:END:LOAD1	? 設定 On End Of Seq
	1,000		値は、1.000A 又はΩ
	_	_	Channel Specific
:SEQuence:V	OLTage	:RANGe	Command
説明	選択中の	チャンネルのシ-	ーケンス機能を CC モードで
	使用する	場合、CC Vrang	e のレンジを設定し、レンジ
	を応答し	ます。	
構文	:SEQuer		6 17 711 11 12
0		e:RANGe { <nr< td=""><td>:</td></nr<>	:
パラメータ	_	√] , L, H CC Vrange を設定	
	16	Low I	レンジ*
	80V	High	レンジ*
	L	Low I	レンジ
	Н	High	レンジ
*負荷モジュール(こより異なり	ります。表記は P	EL-2020A の物です。
構文例	:SEQ:VC	LT:RANG L C	CC Vrange を
		L	ow レンジに設定
クエリ構文	:SEQuence:VOLTage:RANGe?		
応答パラメータ	<nr2></nr2>	CC Vrange 電圧値で応答	
	16	Low レンジ PEI	2020A, 2030A, 2040A
	125	Low レンジ PEI	2041A
	80	High レンジ PE	L-2020A, 2030A, 2040A

High レンジ PEL-2041A

:SEQ:VOLT:RANG? 負荷モジュール PEL-2041A

の CC Vrange は High レンジ

クエリ例

500

500



:SEQuence:0	CHANnel:TIME	Channel Specific Command	
説明	各チャンネルのシーケンスは、任意チャンネル(自身または他のチャンネル)の Channel Duration Time(CDT)を使用してシーケンスを実行します。 選択中のチャンネルのシーケンスが使用する CDT を設定し、設定 CDT を応答します。 CDT の設定と応答は、チャンネル番号で行います。		
<u>!</u> \	選択できる CDT 負荷チャンネルで	は、メインフレームに搭載されている ぎす。	
構文	:SEQuence:CHA	Nnel:TIME <nr1></nr1>	
パラメータ	<nr1>1~8max</nr1>	使用する CDT のチャンネルを設定	
	0	OFF 設定, シーケンスを OFF 設定	
	1	CH1 の CDT を設定	
	2	CH2の CDT を設定	
構文例	:SEQ:CHAN:TIN	ME 3 CH3のCDTを設定	
クエリ構文	:SEQuence:CHA	Nnel:TIME?	
応答パラメータ	<nr1> 設定</nr1>	CDT のチャンネル	
	1~8max 設定	CDT のチャンネルを応答	
クエリ例	:SEQ:CHAN:TIN 2	IE? 現在のチャンネルのシーケン スは、CH2 の CDT を使用	
:SEQuence:T	RIGger:OUT	Channel Specific Command	
 説明	TRIG OUT チャン	ノネルを設定し、設定チャンネルを応	

:SEQuence:TRIGger:OUT		Command
説明	TRIG OUT チャンネル 答します。	を設定し、設定チャンネルを応
る必要があります。 このコマンドで TRIG OU に、別の TRIG OUT チャ		RIG OUT チャンネルに設定す OUT チャンネルを設定した後 チャンネルを設定すると、後から として設定したチャンネルが いになります。
構文	:SEQuence:TRIGger	:OUT <nr1> MIN MAX</nr1>

パラメータ	<nr1></nr1>	TRIG OUT チ	ャンネルを設	定, 1~8max
	MIN	メインフレーム	搭載の最小	番号のチェンネ
		ルを TRIG OU	JT チャンネノ	レを設定
	MAX	メインフレーム	搭載の最大	番号のチェンネ
		ルを TRIG OU	JT チャンネノ	レを設定
構文例	:SEQ:TRI	G:OUT 1 チュ	ンネル 1を	TRIG OUT チ
		ヤン	/ネルを設定	
クエリ構文	:SEQuenc	e:TRIGger:OL	JT?	
応答パラメータ	<nr1></nr1>	設定 TRIG (OUT チャンネ	ルを応答
	MAX/MIN	最大最小番兒	号の	
		設定 TRIG C	OUT チェンネ	ルを応答
クエリ例	:SEQ:TRI	HATTA		チェンネルは
	1	CH ²	1	
			Cha	annel Specific
:SEQuence:T	RIGger:IN	I:CHANnel	Cor	nmand
説明	":SEQuen	ce:TRIGger:IN	"コマンドで、	TRIG In CH
	を ON/OF	= するチャンネル	ルを選択し、	選択チャンネル
		す。チャンネル	の選択と応答	答は、ビットウエ
	イトを使用			
構文	:SEQuenc	e:TRIGger:IN:	CHANnel <n< td=""><td>IR1></td></n<>	IR1>
パラメータ	<nr1></nr1>	チャネル	<nr1></nr1>	チャネル
	1	CH 1	16	CH 5
	2	CH 2	32	CH 6
	4	CH 3	64	CH 7
	8	CH 4	128	CH 8
			256~6553	
構文例	:SEQ:TRI	G:IN:CHAN 9	CH1 と CH	
			TRIG In C	Hを ON/OFF
クエリ構文		e:TRIGger:IN:		ネルに選択



応答パラメータ	<nr1></nr1>	チャンネル	<nr1></nr1>	チャンネル
	1	CH 1	16	CH 5
	2	CH 2	32	CH 6
	4	CH 3	64	CH 7
	8	CH 4	128	CH 8
			256~65535	Not used
クエリ例	:SEQ:TRIG:	IN:CHAN?	CH4 と CH5	が
	24		TRIG In CH	をON/OFF す
			るチャンネル	

:SEQuence:TI	RIGger:IN			Channel Specific Command
説明		ネルの	TRIG InをO	nel" コマンドで選択 N/OFF 設定し、設
構文	:SEQuence:	TRIG	ger:IN {OFF 0	ON 1}
パラメータ	OFF/0	TRIG	In を OFF に設	 t定
	ON/1	TRIG	InをONに設け	定
構文例	:SEQ:TRIG:	IN 0	選択されたチ	ャンネルの
			TRIG InをO	FF に設定
クエリ構文	:SEQuence:	TRIG	ger:IN?	
応答パラメータ	<nr1></nr1>	設定	TRIG In ON/0	OFF 状態を応答
	0	設定	TRIG In OFF	状態
	1	設定	TRIG In ON i	犬態
クエリ例	:SEQ:TRIG:	IN?	設定 TRIG In	は ON 状態

:SEQuence:S	AVE	Channel Specific Command
説明	特定のチャンネルのシーケンス 存します。	幾能の各種設定を保
<u>1</u> /	全てのチャンネルのシーケンスを 存するコマンドはありません。	機能の各種設定を保

構文	:SEQuence:SAVE
構文	:SEQ:SAVE シーケンス機能の各種設定を保存

:SEQuence:S	STATe		Channel Specific Command
説明		能モードの ON/OF の実行状態を応答	F を設定し、シーケン します。
構文	:SEQuence:	STATe {OFF 0 ON	1}
パラメータ	ON/1 OFF/0	シーケンス機能モーシーケンス機能モー	
構文例	:SEQuence	STATe 1 シーケン ON に設	ス機能モード
クエリ構文	:SEQuence:	:STATe?	
応答パラメータ	ON,STOP	シーケンス機能モーシーケンス機能は	
	ON,RUN	シーケンス機能モーシーケンス機能は	•
	OFF	シーケンス機能モー	ード OFF
クエリ例	:SEQuence: ON,STOP	STATe? シーケン シーケン	ス機能モード ON, ス機能は実行停止
:SEQuence:F	RUN		Channel Specific Command
説明	全チャンネル	のシーケンス機能の	の ON/OFF(実行/実

説明	全チャンネルのシーケンス機能の ON/OFF(実行/実 行停止)を設定します。		
構文	:SEQuence:	RUN {OFF 0 ON 1}	
パラメータ	OFF/0	シーケンス機能を実行停止	
	ON/1	シーケンス機能を実行	
構文例	:SEQ:RUN C	N シーケンス機能は実行中	



グローバルコマンド

:GLOBal:CONFigure:VOLTage:RANGe	165
:GLOBal:LOAD:SHORt	165
:GLOBal:MODE	166
:GLOBal:LOAD:[STATe]	166

:GLOBal:CONFigure:VOLTage:RANGe Global Command

説明	CC(モード)Vrange の High/Low レンジを設定しま す。このコマンドは、全てのチャネルに適用されます。
構文	:GLOBal:CONFigure:VOLTage:RANGe{L H}
パラメータ	L CC Vrange を Low レンジに設定
	H CC Vrange を High レンジに設定
構文例	:GLOB:CONF:VOLT:RANG L Low レンジに設定

:GLOBal:LOAD:SHORt

Global Command

説明	全ての負荷モジ <i>=</i> に設定します。	ュールの入力端子を、短絡 ON/OFF				
<u>^</u> !\	このコマンドは、LOAD オン時のみ有効です。LOAD オフでは、"-200、実行エラー"になります。 短絡 ON 設定するには、全てのチャネルを LOAD オ ンにする必要があります。					
構文	:GLOBal:LOAD:	SHORt{OFF 0 ON 1}				
パラメータ	{OFF 0 ON 1} OFF/0 ON/1	短絡 ON/OFF を設定 短絡 OFF 設定 短絡 ON 設定				
構文例	:GLOB:LOAD:S	 HOR 1 短絡 ON に設定				

- 4	\sim 1	\sim	D - I	I . N	10		_
- 1	IJΙ	_()	Ba	ĽΝ	/IU	טי	ᆮ

Global Command

説明		メインフレームに搭載されている全ての負荷モジュー ルのモードを設定します。					
構文	{CCL CC	:GLOBal:MODE {CCL CCH CCDL CCDH CRL CRH CRDL CRDH CVL CVH CPL CPH}					
パラメータ	CCL CC Static モード, Low レンジ						
	CCH	CC Static モード, High レンジ					
	CCDL	CCDL CC Dynamic モード,Low レンジ					
	CCDH	CC Dynamic モード, High レンジ					
	CRL	CR Static モード, Low レンジ					
	CRH	CR Static モード, High レンジ					
	CRDL	CR Dynamic モード, Low レンジ					
	CRDH	CR Dynamic モード, High レンジ					
	CVL	CV Static モード, Low レンジ					
	CVH	CV Static モード, High レンジ					
	CPL	CP Static モード, Low レンジ					
	CPH	CP Static モード, High レンジ					
構文例	:GLOBal:	MODE CCL 全ての負荷モジュールを					
		CC Static モード					

CC Static モード Low レンジに設定

:GLOBal:LOAD:[STATe]

Global Command

説明	全てのチャンネルの LOAD オン/オフを設定します。
構文	:GLOBal:LOAD:[STATe]{OFF 0 ON 1}
パラメータ	OFF/0 全てのチャンネルを LOAD オフに設定
	ON/1 全てのチャンネルを LOAD オンに設定
構文例	:GLOB:LOAD 0 全てのチャンネルを
	LOAD オフに設定

コマンドエラーコード

= 2 00	
説明	PEL-2000A シリーズには、いくつかの特定のエラー
	コードがあります。 "SYSTem:ERRor "コマンドを使用
	して、エラー コードを呼び出します。
	0 No Erroe
	エラーはありません
	-102 Syntax error.
	認識されないコマンドまたはデータ タイプが検出され
	ました。
	-109 Missing parameter
	コマンド ヘッダーには、受信したよりも多くのパラメー
	タが必要です。
	-122 Data out of range
	データが許容範囲外です。
	-128 Numeric data not allowed
	コマンドは数値データ/パラメータを受け入れません
	-200 Execution error
	一般的な実行エラー。
	-144 Character Data too long
	文字データに 12 文字を超える文字が含まれていま
	र्
	-151 Invalid String
	受信した文字列データが無効です
	-148 Character data not allowed
	コマンドは文字データを受け入れません
	-138 Suffix not allowed
	コマンドはサフィックス/サフィックス タイプを受け入れ
	ません。
	-222 Data out of range
	<u> </u>

範囲外のデータ

ステータスレジスタ

PEL-2000A シリーズを効果的にプログラムするには、 ステータス レジスタの構造を理解する必要があります。 この章では、ステータス レジスタの構造について詳し く説明します。

概要	169
Channel Status	171
Channel Summary	172
Questionable Status	173
Output Queue	175
Standard Event Status	175
Status Byte Register	176
Service Request Register	177



概要

説明

Status Register は、電子負荷の状態を知るために使用されます。Status Register は、負荷モジュールのプロテクション条件、負荷条件、およびチャネル条件の状態を維持します。

PEL-2000A シリーズには、以下の Register groups があります。

Channel Status Registers (各チャンネルに一つ)

Channel Summary Registers

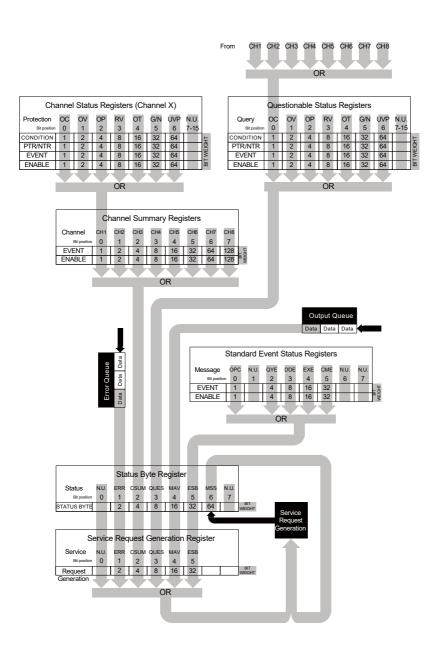
Questionable Status Registers

Standard Event Status Registers

Status Byte Register

Service Request Generation Register

Status Register の構造は、次のページに示されています。



Channel Status

説明

各チャネルには、専用の Channel Status Register group があります。これらの Register は、特定のチャネルにエラーまたは障害が発生したかどうかを示します。

Channel Status Register group は、Condition、 EVENT、ENABLE register、および PTR/NTR フィル タで構成されます。

Channel Status Registers									
Bit Position	7-15	6	5	4	3	2	1	0	
Condition	0	UVP	G/N	OT	RV	OP	OV	ОС	
PTR/NTR	0	UVP	G/N	OT	RV	OP	OV	ОС	
EVENT	0	UVP	G/N	OT	RV	OP	OV	ОС	
ENABLE	0	UVP	G/N	OT	RV	OP	OV	ОС	
Bit weight		64	32	16	8	4	2	1	

Protection bit

OC OC(過電流状態)が発生すると、OC bit (Bit (OCP) 0) がセットされます。

OC bit は、過電流でない状態で、

":LOAD:PROTection:CLEar" コマンドでのみ クリアできます。

OV OV(過電圧状態)が発生すると、OV bit (Bit

(OVP) 1) がセットされます。

OV bit は、過電圧状態でない状態で、 ":LOAD:PROTection:CLEar "コマンドでのみ クリアできます。

OP OP(過電力状態)が発生すると、OP bit (Bit

(OPP) 2) がセットされます。

OP bit は、過電力状態でない状態で、 ":LOAD:PROTection:CLEar "コマンドでのみ クリアできます。

RV RV(逆電圧状態)が発生すると、RV bit (bit 3) (RVA) がセットされます。

逆電圧が除去されると、RV ビットは自動的 にクリアされます。

	OT (OTP)	内部温度が 85℃を超えると、OT bit(Bit 4)が セットされます。 温度が 85℃を下回ると、OT bit は自動的に クリアされます。
	G/N (Go/G oNo)	Go/NoGo bit(Bit 5)は、Go/NoGo SPEC が 有効になっているときに、Go/NoGo 制限を 超えたときに設定されます。
	UVP	UVP(低電圧状態)が発生すると、UVP bit(Bit 6)がセットされます。
Condition Register	Conditi	on Register は、電子負荷の状態を示します。 on Register は、電子負荷の状態が変化した のみ変更できます。
PTR/NTR Register	リガーす Status	TR (正遷移/負遷移) Register は、Event をト する遷移条件のタイプを決定します。Channel Register と Questionable Status Register の タプログラムできます。
	PTR NTR	0 → 1 1 → 0
Event Register		Register は、Event が PTR/NTR Register か 行設定に従ってトリガーされたかどうかを示し
Enable Register	るかを》 OP, RV	Register は、どの Status Event を有効にす 快定します。有効な Status Event (OC, OV, 7, OT, G/N, UVP) は、Channel Summary Register の対応する Channel bit を設定しま

Channel Summary

説明 Channel Summary Registers は、PEL-2000A シリーズに応じて、全ての 4 または 8 チャンネルの Channel status を統合します。



Channel Summary Registers								
Bit Position	7	6	5	4	3	2	1	0
EVENT	CH8	CH7	CH6	CH5	CH4	CH3	CH2	CH1
ENABLE	CH8	CH7	CH6	CH5	CH4	CH3	CH2	CH1
Bit weight	128	64	32	16	8	4	2	1

Event Register

Event が有効化され Channel Status Registers に設 定されている場合、対応する Channel bit が Channel Summary Event Register に設定されま す。Event Register が読み取られると、0 にクリアさ れます。

Enable Register Enable Register は、Status Byte Register の CSUM bit を設定するために使用される Channel Event を決定するために使用されます。

Questionable Status

説明

Questionable Status Registers は、フォルトまたはエ ラーが発生したかどうかを示します。Questionable Status Registers には、Channel Status Registers と同じ Event があります。

Questionable Status Register								
Bit Position	7-15	6	5	4	3	2	1	0
Condition	0	UVP	G/N	OT	RV	OP	OV	ОС
PTR/NTR	0	UVP	G/N	OT	RV	OP	OV	ОС
EVENT	0	UVP	G/N	OT	RV	OP	OV	ОС
ENABLE	0	UVP	G/N	OT	RV	OP	OV	ОС
Bit weight		64	32	16	8	4	2	1

Bit Summary	OC	Over Current					
	OV	Over voltage					
	OP	Over Power					
	RV	Reverse Voltage					
	ОТ	Over Temperature					
	G/N	Go/NoGo					
	UVP	Under Voltage Protection					
Condition Register	The Questionable Status Condition Register indicates the status of the electronic load. If a bit i set in the Condition register (OC, OV, OP, RV) indicates that the event is true. Reading the condition register does not change the state of the condition register.						
PTR/NTR Register	The PTR/NTR (Positive/Negative transition) register determines the type of transition conditions will set the corresponding bit in the Event Registers. Only the Channel Status Register and Questionable Status Register can be transition programmed. PTR/NTR (正遷移/負遷移) Register は、Event Registers の対応する Bit を設定する遷移条件のタイプを決定します。Channel Status Register と Questionable Status Register のみを遷移プログラムできます。						
	PTR	$0 \rightarrow 1$					
	NTR	1 → 0					
Event Register	PTR/NTR Register は、遷移条件のタイプを決定し、 Event Register の対応する Bit を設定します。 Even Register が読み取られると、0 にクリアされます。						
Enable Register	QUES bi	paster が 配が取られると、いたファッとれるす。 nable Register は、Status Byte Register の JES bit を設定するために使用される Channel vent を決定するために使用されます。					



Output Queue

説明

The Output queue stores output messages in a FIFO buffer until read. If the Output Queue has data, the MAV bit in the Status Byte Register is set.

Output Queue は、出力メッセージを読み取られるまで FIFO buffer に格納します。 Output Queue にデータがある場合、Status Byte Register の MAV bit がセットされます。

	Output Queue							
Data out	Data1	Data2	Data3	Data4	Data5	DataN	Data in	

Standard Event Status

説明

Standard Event Status Registers は、発生したプログラミング エラーを示します。Standard Event Status Registers group は、Event および Enable registers で構成されます。

	Standard Event Status Registers								
	Bit Position	7	6	5	4	3	2	1	0
	EVENT	0	0	CME	EXE	DDE	QUE	0	OPC
ſ	ENABLE	0	0	CME	EXE	DDE	QUE	0	OPC
	Bit weight	128	64	32	16	8	4	2	1

Error Bits

OPC 選択されたすべての保留中の操作が完了 すると、操作完了 Bit が設定されます。こ の Bit は、"*OPC" コマンドに応答してセット されます。

QUE Output Queueの読み取り中にエラーが発生すると、クエリエラーBitが設定されます。これは、Output QueueにデータがないときにOutput Queueを読み取ろうとしたことが

原因である可能性があります。

DDE	Device Dependent Error は、メモリーエラー/メモリーの損失、またはセルフテストの失敗を示します。
EXE	Execution bit は、次のいずれかによる実行エラーを示します。 ・ コマンドパラメータが不正です ・ パラメータが範囲外 ・ 無効なパラメータ 上書き操作条件のため、コマンドは実行されません。
CME	Command Error bit は、構文エラーが発生したときにセットされます。 CME bit は、プログラム メッセージ内で <get> コマンドを受信したときにもセットできます。 (Group Execute Trigger) IEEE 488.1 で定義されています。</get>
Event F	Registerは、読み取り時に0設定されます。

Event Register Event Register は、読み取り時に 0 設定されます。
Enable Register は、Status Byte Register の ESB bit (Bit 5) を設定する Event を決定します。

Status Byte Register

説明

Status Byte register は、全ての Status Registers の Status Event を統合します。 Status Byte register は、"*STB?" コマンドで読み取ることができます。 "*CLS "コマンドでクリアできます。

Status Byte Register								
Bit Position	7	6	5	4	3	2	1	0
Condition	0	MSS	ESB	MAV	QUES	CSUM	ERR	0
Bit weight	128	64	32	16	8	4	2	1



Status Bits	CSUM	CSUM bit は、有効な Event がチャネルで発生したときに設定されます。 Channel Condition、 Channel Event、および Channel Summary Event register は、 CSUM bit が設定されているかどうかを判断します。
	QUES	Questionable bit は、疑わしい Event が発生したときに設定されます。
	ESB	Standard Event Status Register で有効な Event が発生すると、Event Status bit がセットされます。
	ERR	Error Queue にメッセージがある場合、 ERR bit がセットされます。
	MSS & RQS	Master Summary Status は、"*STB?" コマンドで使用されます。" *STB?" の クエリが読み取られた場合、MSS bit はクリアされません。Request Service bit は、シリアルポール中にポーリングされるとクリアされます。

Service Request Register

説明

Service Request Generation Register は、Status Byte Register 内のどの Event が Service Requests を生成するかを決定します。これは基本的にステータス バイト イネーブル レジスタです。ビット イベントは、MSS/RQS bit を除いた Status Byte Register と同じです。

Service Request Generation Register(Status Byte Enable)								
Bit Position	7	6	5	4	3	2	1	0
Condition	0	0	ESB	MAV	QUES	CSUM	ERR	0
Bit weight	128	64	32	16	8	4	2	1

お問い合わせ

製品についてのご質問等につきましては下記までお問い合わせください。

株式会社テクシオ・テクノロジー

本社: 〒222-0033 横浜市港北区新横浜 2-18-13

藤和不動産新横浜ビル 7F

[HOME PAGE] : https://www.texio.co.jp/

E-Mail:info@texio.co.jp

アフターサービスに関しては下記サービスセンターへ サービスセンター:

〒222-0033 横浜市港北区新横浜 2-18-13

藤和不動産新横浜ビル

TEL. 045-620-2786 FAX.045-534-7183